

00862.023247

PATENT APPLICATION

IN THE UNITED STATES PATENT AND TRADEMARK OFFICE



Here Application of:

TOSHIHIRO KOBAYASHI ET AL.

Application No.: 10/670,285

Filed: September 26, 2003

For: INFORMATION PROCESSING  
METHOD AND INFORMATION  
PROCESSING APPARATUS

)  
:  
)  
:  
)  
:  
)  
:  
)

Examiner: N.Y.A.

Group Art Unit: N.Y.A.

January 26, 2004

Commissioner for Patents  
P. O. Box 1450  
Alexandria, VA 22313-1450

SUBMISSION OF PRIORITY DOCUMENTS

Sir:

In support of Applicants' claim for priority under 35 U.S.C. § 119, enclosed  
are certified copies of the following Japanese applications:

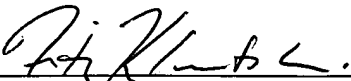
2002-284243, filed September 27, 2002

2003-332395, filed September 24, 2003

Applicants' undersigned attorney may be reached in our New York office by

telephone at (212) 218-2100. All correspondence should continue to be directed to our address given below.

Respectfully submitted,

  
\_\_\_\_\_  
Attorney for Applicants

Registration No. 50,333

FITZPATRICK, CELLA, HARPER & SCINTO  
30 Rockefeller Plaza  
New York, New York 10112-3801  
Facsimile: (212) 218-2200

NY Main 401171

CFM 03247

US

10/670.285 CN

日 本 国 特 許 庁  
JAPAN PATENT OFFICE

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office.

出 願 年 月 日                      2 0 0 2 年    9 月 2 7 日  
Date of Application:

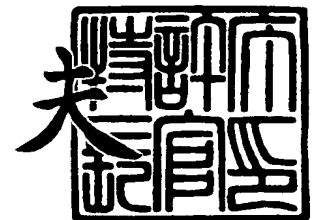
出 願 番 号                      特 願 2 0 0 2 - 2 8 4 2 4 3  
Application Number:  
[ST. 10/C] :                      [ J P 2 0 0 2 - 2 8 4 2 4 3 ]

出 願 人                      キヤノン株式会社  
Applicant(s):

2 0 0 3 年 1 0 月 1 4 日

特許庁長官  
Commissioner,  
Japan Patent Office

今 井 康 夫



出証番号    出証特 2 0 0 3 - 3 0 8 4 1 3 4

【書類名】 特許願

【整理番号】 4814008

【提出日】 平成14年 9月27日

【あて先】 特許庁長官殿

【国際特許分類】 G01C 25/00

【発明の名称】 情報処理方法及び情報処理装置

【請求項の数】 5

【発明者】

    【住所又は居所】 東京都大田区下丸子 3 丁目 3 0 番 2 号 キヤノン株式会社  
社内

    【氏名】 小林 俊広

【発明者】

    【住所又は居所】 東京都大田区下丸子 3 丁目 3 0 番 2 号 キヤノン株式会社  
社内

    【氏名】 佐藤 清秀

【特許出願人】

    【識別番号】 000001007

    【氏名又は名称】 キヤノン株式会社

【代理人】

    【識別番号】 100076428

    【弁理士】

    【氏名又は名称】 大塚 康德

    【電話番号】 03-5276-3241

【選任した代理人】

    【識別番号】 100112508

    【弁理士】

    【氏名又は名称】 高柳 司郎

    【電話番号】 03-5276-3241

## 【選任した代理人】

【識別番号】 100115071

【弁理士】

【氏名又は名称】 大塚 康弘

【電話番号】 03-5276-3241

## 【選任した代理人】

【識別番号】 100116894

【弁理士】

【氏名又は名称】 木村 秀二

【電話番号】 03-5276-3241

## 【手数料の表示】

【予納台帳番号】 003458

【納付金額】 21,000円

## 【提出物件の目録】

【物件名】 明細書 1

【物件名】 図面 1

【物件名】 要約書 1

【包括委任状番号】 0102485

【プルーフの要否】 要

【書類名】 明細書

【発明の名称】 情報処理方法及び情報処理装置

【特許請求の範囲】

【請求項 1】 センサの計測値を撮像部の位置姿勢に変換するための第 1 のパラメータを求める情報処理方法であって、

現実空間におけるセンサのトランスミッタが撮影されるように前記撮像部の位置姿勢を調整した際の前記センサの計測値を取得し、

前記センサの計測値を用いて算出されたパラメータに基づき、前記トランスミッタの仮想画像を撮影画像上に重畳し、該トランスミッタの仮想画像が重畳された撮影画像を表示させ、

前記パラメータの調整値に関するユーザの指示を入力するとともに、該調整値に応じて前記仮想画像を更新することを特徴とする情報処理方法。

【請求項 2】 さらに、世界座標系におけるトランスミッタの位置姿勢を求めるための第 2 のパラメータを、ユーザのマニュアル指示に応じて設定することを特徴とする請求項 1 記載の情報処理方法。

【請求項 3】 さらに、前記設定された第 1 および第 2 のパラメータを初期値として用い、センサにより計測された撮像部の位置姿勢を世界座標系における位置姿勢に変換するための第 3 のパラメータを最適化する情報処理方法であって、

世界座標が既知である複数のマークが配置されている現実空間を、前記撮像部を用いて撮影することにより得られる撮影画像、および撮影した際の前記センサの計測値を取得し、

前記撮影画像に含まれるマークの位置を検出し、

前記センサの計測値、前記検出されたマークの位置および該検出されたマークの世界座標を用いて、前記パラメータを最適化することを特徴とする請求項 1 記載の情報処理方法。

【請求項 4】 センサの計測値を撮像部の位置姿勢に変換するための第 1 のパラメータを求める情報処理方法をコンピュータに実現させるプログラムであって、

現実空間におけるセンサのトランスミッタが撮影されるように前記撮像部の位置姿勢を調整した際の前記センサの計測値を取得する工程のプログラムと、

前記センサの計測値を用いて算出されたパラメータに基づき、前記トランスミッタの仮想画像を撮影画像上に重畳し、該トランスミッタの仮想画像が重畳された撮影画像を表示させる工程のステップと、

前記パラメータの調整値に関するユーザの指示を入力するとともに、該調整値に応じて前記仮想画像を更新する工程のプログラムを有することを特徴とするプログラム。

【請求項 5】 センサの計測値を撮像部の位置姿勢に変換するための第 1 のパラメータを求める情報処理装置であって、

現実空間におけるセンサのトランスミッタが撮影されるように前記撮像部の位置姿勢を調整した際の前記センサの計測値を取得する手段と、

前記センサの計測値を用いて算出されたパラメータに基づき、前記トランスミッタの仮想画像を撮影画像上に重畳し、該トランスミッタの仮想画像が重畳された撮影画像を表示する手段と、

前記パラメータの調整値に関するユーザの指示を入力するとともに、該調整値に応じて前記仮想画像を更新する手段とを特徴とする情報処理装置。

#### 【発明の詳細な説明】

#### 【0 0 0 1】

#### 【発明の属する技術分野】

本発明は、位置姿勢センサの出力値を変換する際に用いるパラメータを求める情報処理方法及び情報処理装置に関する。

#### 【0 0 0 2】

#### 【従来の技術】

近年、現実空間と仮想空間の繋ぎ目のない結合を目的とした、複合現実感に関する研究が盛んに行われている。複合現実感の提示を行う画像表示装置は、ビデオカメラなどの撮像装置によって撮影された現実空間の画像に仮想空間（たとえばコンピュータ・グラフィックスにより描画された仮想物体や文字情報など）の画像を重畳表示することで実現される。

## 【0 0 0 3】

このような画像表示装置の応用としては、患者の体表面に体内の様子を重畳表示する手術支援や、現実空間に浮遊する仮想の敵と戦う複合現実感ゲームなど、今までのバーチャルリアリティとは異なった新たな分野が期待されている。

## 【0 0 0 4】

これらの応用に対して共通に要求されるのは、現実空間と仮想空間の間の位置合わせをいかに正確に行うかということであり、従来から多くの取り組みが行われてきた。

## 【0 0 0 5】

複合現実感における位置合わせの問題は、現実空間に設定した世界座標系（以後、単に世界座標系と呼ぶ）における、撮像装置の3次元位置姿勢を求める問題に帰結される。これらの問題を解決する方法として、磁気式センサや光学式センサ、超音波式センサなどの3次元位置姿勢センサを利用することが一般的に行われている。

## 【0 0 0 6】

一般に3次元位置姿勢センサが出力する出力値は、センサが独自に定義するセンサ座標系における測点の位置姿勢であって、世界座標系における撮像装置の位置姿勢ではない。例えばPolhemus社の磁気式センサFASTRAKを例にとると、センサ出力として得られるのは、トランスミッタが定義する座標系におけるレシーバの位置姿勢である。したがって、センサ出力値をそのまま世界座標系における撮像装置の位置姿勢として用いることはできず、何らかの較正を行う必要がある。具体的には、測点の位置姿勢を撮像装置の位置姿勢に変換する座標変換と、センサ座標系における位置姿勢を世界座標系における位置姿勢に変換する座標変換が必要となる。なお、本明細書において、センサ出力値を世界座標系における撮像装置の位置姿勢に変換するための情報を較正情報と呼ぶこととする。

## 【0 0 0 7】

現実空間と仮想空間の正確な位置合わせを行うためには、何らかの手段によって正確な較正情報が設定される必要がある。正確な較正情報が与えられてはじめて、現実空間に正確に位置合わせのなされた仮想画像の表示が実現される。

**【0008】**

尚、較正情報の保持形態は、一方の座標系からみたもう一方の座標系の位置及び姿勢が定義できる情報であれば、いずれの形態をとってもよい。例えば、一方の座標系からもう一方の座標系への変換を表す4行4列のビューイング変換行列であってもよい。また、位置を記述する3パラメータと、姿勢をオイラー角によって表現する3パラメータの計6パラメータで位置姿勢を表現してもよい。また、姿勢に関しては、回転軸を定義する3値のベクトルとその軸まわりの回転角という4パラメータで表現してもよいし、回転軸を定義するベクトルの大きさによって回転角を表現するような3パラメータによって表現してもよい。

**【0009】**

また、それらの逆変換を表わすパラメータ（例えば、センサ座標系における世界座標系の位置姿勢）によって表現しても良い。ただし、いずれの場合も、3次元空間中における物体の位置及び姿勢は、位置に3自由度、姿勢に3自由度の計6自由度を有しているのみであるので、較正に必要な未知パラメータ数は、世界座標系からセンサ座標系への変換に必要な6パラメータと、測点の位置姿勢から撮像装置の位置姿勢への変換に必要な6パラメータの合計12パラメータとなる。

**【0010】**

較正情報を設定する公知の方法の一つとして、ユーザあるいはオペレータが、不図示の入力手段を介して、前記12のパラメータ（あるいはそれに等価な12以上のパラメータ）を対話的に変更し、正確な位置合わせが達成されるまで調整を試行錯誤的に行うという方法がある。

**【0011】**

また、特許文献1により提案された較正方法によれば、測点の位置姿勢から撮像装置の位置姿勢への変換パラメータ、または世界座標系からセンサ座標系への変換パラメータのいずれかが何らかの方法で得られていれば、ある値に固定した位置姿勢情報に基づいて生成した仮想画像を視覚キューとして用いることで、残された未知パラメータを簡便に導出することができる。

**【0012】**

## 【特許文献 1】

特開 2 0 0 2 - 2 2 9 7 3 0 号公報

## 【0 0 1 3】

## 【発明が解決しようとする課題】

しかしながら、上述した従来の方法では、複雑な調整が必要となり調整に時間がかかるという問題があった。

本発明は上述の点に鑑みてなされたものであり、ユーザが簡単に調整を行うことができるようにすることを目的とする。

## 【0 0 1 4】

## 【課題を解決する手段】

すなわち、本発明の要旨は、センサの計測値を撮像部の位置姿勢に変換するための第 1 のパラメータを求める情報処理方法であって、現実空間におけるセンサのトランスミッタが撮影されるように撮像部の位置姿勢を調整した際のセンサの計測値を取得し、センサの計測値を用いて算出されたパラメータに基づき、トランスミッタの仮想画像を撮影画像上に重畳し、トランスミッタの仮想画像が重畳された撮影画像を表示させ、パラメータの調整値に関するユーザの指示を入力するとともに、調整値に応じて仮想画像を更新することを特徴とする情報処理方法に存する。

## 【0 0 1 5】

また、本発明の別の要旨は、センサの計測値を撮像部の位置姿勢に変換するための第 1 のパラメータを求める情報処理方法をコンピュータに実現させるプログラムであって、現実空間におけるセンサのトランスミッタが撮影されるように撮像部の位置姿勢を調整した際のセンサの計測値を取得する工程のプログラムと、センサの計測値を用いて算出されたパラメータに基づき、トランスミッタの仮想画像を撮影画像上に重畳し、トランスミッタの仮想画像が重畳された撮影画像を表示させる工程のステップと、パラメータの調整値に関するユーザの指示を入力するとともに、調整値に応じて仮想画像を更新する工程のプログラムを有することを特徴とするプログラムに存する。

## 【0 0 1 6】

また、本発明の別の要旨は、センサの計測値を撮像部の位置姿勢に変換するための第 1 のパラメータを求める情報処理装置であって、現実空間におけるセンサのトランスミッタが撮影されるように撮像部の位置姿勢を調整した際のセンサの計測値を取得する手段と、センサの計測値を用いて算出されたパラメータに基づき、トランスミッタの仮想画像を撮影画像上に重畳し、トランスミッタの仮想画像が重畳された撮影画像を表示する手段と、パラメータの調整値に関するユーザの指示を入力するとともに、調整値に応じて仮想画像を更新する手段とを特徴とする情報処理装置に存する。

#### 【0 0 1 7】

##### 【発明の実施の形態】

以下、添付の図面を参照して、本発明をその好適な実施形態に基づいて詳細に説明する。

##### < 第 1 の実施形態 >

本実施形態のセンサ校正装置は、センサにより計測された撮像部の位置姿勢を世界座標系における位置姿勢に変換するためのパラメータを求める。

#### 【0 0 1 8】

そのため、本実施形態のセンサ校正装置は、

- (1) 同一直線上にない 4 点以上のマーカの世界座標、
  - (2) 複数の位置姿勢で撮影した画像上におけるマーカの画像座標、
  - (3) (2) の画像を撮影したときのセンサ計測値、
  - (4) センサ配置情報の初期値（大まかな値）、
- を用いてパラメータを求める。

#### 【0 0 1 9】

このうち、(1) のマーカの世界座標は、校正の準備段階で既知の情報として用意すべきデータである。マーカ（ランドマーク、特徴点）は、当該画像表示装置が表示の対象としている現実空間内に、世界座標が既知な最低 3 点以上が配置されている必要がある。ここで、各マーカは、撮影画像上におけるその投影像の画像座標が検出可能であって、かついずれのマーカであるかが識別可能であるような、例えばそれぞれが異なる色を有するマーカであるものとする。世界座標系は

所定の 1 点を原点とし、更にこの原点から夫々直交する方向に X、Y、Z 軸をとる。そしてこの座標系において上記 3 点のマーカの座標が既知であるとする。つまり、予め上記 3 点のマーカについて原点から X、Y、Z 方向への距離を測定しておく。

#### 【0020】

(2)と(3)は、較正時に取得するデータである。(4)のセンサ配置情報の初期値は必ずしも必要なデータではないが、設定しないと適切な解が得られない場合がある。

#### 【0021】

これらのデータを入力として、各マーカの世界座標、センサ計測値、そしてセンサ配置情報を基にそのマーカの画像座標の理論値を求め、実測値との誤差の和が最小となるような較正情報（パラメータ）を算出する。

なお、他の情報を用いる他の方法を用いてパラメータを求めても構わない。

#### 【0022】

図 1 は本実施形態によるセンサ較正装置の第 1 の実施形態における概略構成を示すブロック図である。

図 1 において、100 は演算処理部であり、コンピュータなどの計算機から構成される。演算処理部 100 はその内部に CPU 101、RAM 102、画像生成装置 103、システムバス 104、ディスク装置 105、入力装置 106、画像取込装置 107 を備える。

#### 【0023】

CPU 101 は較正プログラムに基づき、較正処理を制御する。CPU 101 はシステムバス 104 に接続され、RAM 102、画像生成装置 103、ディスク装置 105、入力装置 106、画像取込装置 107 と相互に通信することが可能である。

#### 【0024】

RAM 102 は、メモリ等の主記憶装置によって実現される。RAM 102 は、システムバス 104 を介して、較正プログラムのプログラムコードやプログラムの制御情報、マーカの世界座標および画像座標、本装置が算出した較正情報な

を一時的に保持する。

#### 【0025】

画像生成装置103は、グラフィックスカードなどの機器によって実現される。システムバス4を介して、CPU101上で実行されるプログラムによって生成された画像情報を表示部200に送出する。

システムバス104は、演算処理部100を構成する各機器が接続され、上記機器が相互に通信するための通信路となる。

#### 【0026】

ディスク装置105は、ハードディスク等の補助記憶装置によって実現される。ディスク装置105は、較正プログラムのプログラムコードやプログラムの制御情報、マーカの世界座標および画像座標、本装置が算出した較正情報などを保持する。

#### 【0027】

入力装置106は、各種インタフェース機器によって実現される。演算処理部100の外部に接続された機器からの信号をデータとして入力し、システムバス104を介して、RAM102にデータを書き込む。

#### 【0028】

画像取込装置107は、キャプチャカードなどの機器によって実現される。撮像装置302から送出される画像を入力し、システムバス104を介して、RAM102に画像データを書き込む。

#### 【0029】

200は表示部であり、CRTモニタ、液晶モニタなどのディスプレイ装置によって実現される。画像生成装置103から送出される映像信号を表示し、本装置の使用者に結果を提示するために用いられる。

300は頭部装着部であり、本装置によって較正を行う対象である。頭部装着部300はレシーバ301および撮像装置302から構成される。

#### 【0030】

レシーバ301は、例えば磁気センサにおいては、トランスミッタ600が発生する磁界を計測する機器によって実現される。レシーバ301が計測した磁界

の値は、センサ制御装置 5 0 0 に送出され、センサ制御部 5 0 0 によって、3 次元位置および姿勢を表すパラメータに変換される。

撮像装置 3 0 2 は、C C D カメラなどの撮像装置によって実現される。撮像装置 3 0 2 が撮影する映像信号は画像取込装置 1 0 7 に送られる。

#### 【0 0 3 1】

操作入力部 4 0 0 は、キーボード、マウスなどの演算処理部 1 0 0 を制御するための入力機器によって実現される。操作入力部 4 0 0 は入力装置 1 0 6 に操作信号を送出する。図示しない本装置の使用者は、操作入力部 4 0 0 を操作することによって、本装置を制御する指令を与える。

#### 【0 0 3 2】

センサ制御部 5 0 0 は、例えば磁気センサにおいては、レシーバ 3 0 1 およびトランスミッタ 5 0 0 を制御し、レシーバ 3 0 1 から得た情報をもとに、レシーバ 3 0 1 の 3 次元位置および姿勢情報を算出する。センサ制御部 5 0 0 によって算出された前記 3 次元位置および姿勢情報は、入力装置 1 0 6 に送出される。

トランスミッタ 6 0 0 は、例えば磁気センサにおいては、センサ制御部 5 0 0 がレシーバ 3 0 1 の 3 次元位置および姿勢を算出するために、磁界を発生させる。

#### 【0 0 3 3】

本実施形態では、磁気センサを用いた場合について説明したが、用いるセンサは磁気センサに限られない。例えば光学式センサや、超音波式センサなどを用いてもよく、3 次元位置および姿勢を計測することができるセンサであれば、センサの種類は問わない。この場合、レシーバ 3 0 1 はセンサの計測対象であり、トランスミッタ 6 0 0 は、センサ制御部 5 0 0 がレシーバ 3 0 1 の 3 次元位置および姿勢を算出するときのセンサ座標系原点である。

#### 【0 0 3 4】

図 2 は本実施形態における較正装置の機能構成を示すブロック図である。図 2 の各部の処理は図 1 における演算処理部 1 0 0 内で行われる。

世界座標保持部 1 1 0 は、各マーカの世界座標系における座標データを保持しており、データ管理部 1 1 2 からの要求に従って、これを出力する。また、世界



座標保持部 110 は各マーカの座標データに各々のマーカ固有の情報（マーカの色情報、識別情報）のデータを関連づけて保持している。

#### 【0035】

データ管理部 111 は、指示部 115 からデータ取得要求を受けると、画像座標取得部 112 からマーカの画像座標および識別情報を入力し、世界座標保持部 110 から前記識別情報に対応するマーカの世界座標を入力し、画像座標、世界座標、識別情報の組をデータリストに追加しこれを保持する。画像座標取得部 112 からマーカの画像座標のみが入力され、識別情報が入力されない場合においては、画像座標のみがデータリストに追加される。また、指示部 115 からデータ削除要求を受けると、データリストからデータを削除する。また、指示部 115 からデータ同定要求を受けると、マーカの世界座標、画像座標、識別情報の組み合わせを変更し、データリストのデータを変更する。また、校正情報算出部 113 からの要求に従って、生成したデータリストを校正情報算出部 113 に出力する。

#### 【0036】

画像座標取得部 112 は、図 1 における撮像装置 302 が撮影し、図 1 における画像取込装置 107 によって獲得された画像（以下現実画像と表記する）中に撮影されているマーカの座標および識別情報を特定し、データ管理部 111 からの要求に従ってこれらの情報をデータ管理部 111 へと出力する。

#### 【0037】

校正情報算出部 113 は指示部 115 から校正情報算出指示を受けると、データ管理部 112 からデータリストを入力し、これをもとに校正情報を算出し、算出した校正情報を校正情報保持部 114 へ送出する。

#### 【0038】

校正情報保持部 114 は、校正情報算出部 113 が算出した校正情報を保持し、指示部 115 からの要求に従って、保持する校正情報を出力したり、変更したり、ファイルに保存する。指示部 115 から出力要求を受けると、校正情報を出力する。指示部 115 から校正情報変更要求を受けると、保持する校正情報の値を変更する。指示部 115 からファイル保存要求を受けると、ディスク装置 10

5にファイルを作成し、校正情報を前記ファイルに保存する。指示部115からファイル読み込み要求を受けると、現在保持する校正情報を破棄し、ディスク装置105から指示されたファイルを読み込み、読み込まれた値を新たに現在の校正情報として設定する。指示部115からリセット要求を受けると、現在保持する校正情報を破棄し、本装置の起動時に保持していた校正情報のデフォルト値を新たに現在の校正情報として設定する。また、校正情報算出部113からの要求に応じて、校正情報保持部114が保持している校正情報を校正情報算出部113へ送出する。校正情報算出部113へ送出された校正情報は、校正情報算出部113が校正情報を算出する際に初期値として用いる。

#### 【0039】

指示部115は、本装置の使用者からデータ取得コマンドが入力されたときにはデータ取得要求を、データ削除コマンドが入力されたときにはデータ削除要求を、データ同定コマンドが入力されたときにはデータ同定要求を、それぞれデータ管理部111に送出する。また、校正情報算出コマンドが入力されたときには、校正情報算出部113に校正情報算出要求を送出する。

#### 【0040】

本実施形態において、本装置の使用者が指示部115に指示を行う際には、図3に示すGUIを用いて行う。図3におけるGUIは、メインウィンドウ1000、画像表示領域1010、校正情報表示領域1020、操作ボタン1030およびファイルメニュー1040から構成される。また、図4に示すように、ファイルメニュー1040は保存サブメニュー1050と終了サブメニュー1060から構成される。

#### 【0041】

画像表示領域1010には、現実画像が表示される。また、画像座標取得部112が特定したマーカの座標位置を示す印および識別情報についても現実画像に重畳して表示される。

#### 【0042】

図5には、画像座標取得部112が特定したマーカの座標位置を示す印および識別情報を、現実画像に重畳して画像表示領域1010に表示している様子を示

している。図 5 において楕円形で示されているのは、現実画像中において撮影されているマークである。また、画像座標取得部 1 1 2 が特定したマークの画像座標を四角形で囲われた×印で示している。さらに、画像座標取得部 1 1 2 で特定されたマークの識別情報について、マークの名称を表すテキストを重畳して表示している。

#### 【0 0 4 3】

マークの画像座標の位置に印を重畳することによって、本装置の使用者は、画像座標取得部 1 1 2 が特定した座標を一目で確認することが可能となる。

また、マークの識別情報を重畳表示することによって、本装置の使用者は、画像座標取得部 1 1 2 が特定したマークがどのマークであるのかを、一目で確認することが可能となる。

#### 【0 0 4 4】

ここではマークの画像座標を示すために四角形で囲われた×印を重畳した例を示したが、重畳するものは四角形で囲われた×印に限られない。○、×、□、矢印などの各種記号やアイコンなどを用いてもよく、画像座標取得部 1 1 2 が特定したマークの画像座標を視認することができるものであれば、何でも良い。

#### 【0 0 4 5】

また、ここではマークの識別情報として、名称を表すテキストを重畳した例を示しているが、重畳する識別情報はテキストのみに限られない。アイコンや画像などを用いて識別させても良いし、テキスト、アイコン、画像などの色や、マークそのものの色を変えて表示することで識別させても良い。本装置の使用者が、現実画像中に撮影されているマークと、実際のマークとの対応を確認できるものであれば、何でも良い。

#### 【0 0 4 6】

図 6 では、画像座標取得部 1 1 2 においてマークの画像座標の特定が行われているものの、識別情報の特定が行われておらず、データ管理部 1 1 1 においてマークの世界座標、画像座標、識別情報との組が作成されていない場合における、画像表示領域 1 0 1 0 の表示例を示している。データ管理部 1 1 1 において、マークの世界座標、画像座標、識別情報との対応付けを行い、組を作成することを

、以下「マーカを同定する」と表現する。

#### 【0 0 4 7】

図 6 では、マーカの画像座標に×印を現実画像に重畳している。また「？」のテキストを現実画像に重畳して表示している。画像表示領域 1 0 1 0 において、マーカの同定が行われている場合には、四角形で囲われた×印とマーカの識別情報を重畳して表示し、マーカの同定が行われていない場合には、表示方法を切り替えるようにする。

#### 【0 0 4 8】

マーカの同定が行われている場合と行われていない場合の表示方法については、画像表示領域 1 0 1 0 全体で切り替える必要はなく、画像表示領域 1 0 1 0 で撮影されている各マーカについて、マーカ単位で独立に切り替えることが可能である。

#### 【0 0 4 9】

また、図 7 では、現在の校正情報およびレシーバ 3 0 1 の位置姿勢情報をもとに、世界座標保持部 1 1 0 が保持するマーカの世界座標系での座標を、撮像装置 3 0 2 の視点から C G によって描画し、画像表示領域 1 0 1 0 の現実画像に重畳して表示している様子を示している。

#### 【0 0 5 0】

本装置による校正が正しく行われていれば、画像座標取得部 1 1 2 で特定されたマーカの座標と、現実画像に重畳された当該マーカの世界座標とは理論的に一致する。本装置の使用者は、マーカの画像座標と世界座標とのずれ量を見ることによって、本装置によって行われた校正の精度を視覚的に随時確認することが可能となる。

#### 【0 0 5 1】

本実施形態では、C G によってマーカの世界座標を描画しているが、C G で描画する対象は、マーカの世界座標に限られない。

例えば、世界座標系が現実画像上でどのように観測されるのかを確認するために、世界座標系を構成する座標軸や平面、世界座標原点などを描画するようにしてもよい。

**【 0 0 5 2 】**

また、本較正装置の一部を、複合現実感の提示を行う画像表示装置を用いて実現している場合には、複合現実感の提示を行う際に用いる仮想世界や仮想物体を C G で描画するようにしてもよい。

**【 0 0 5 3 】**

画像座標取得部 1 1 2 がマーカの座標を特定するために、画像中の色領域を抽出する処理を行っているような場合には、画像表示領域 1 0 1 0 には、現実画像の代わりに前記色領域抽出処理の結果を示す画像を表示するようにしてもよい。このようにすることで、本装置の使用者が、色領域抽出処理のためのパラメータを容易に調整できるようになる。

**【 0 0 5 4 】**

本装置の使用者は、マウス等のポインティングデバイスを用いて、画像表示領域 1 0 1 0 中の画像座標を指定することができる。例えば、画像座標取得部 1 1 2 が行うマーカの（現実画像中の）座標の特定を本装置の使用者自身で行うことや、現実画像に撮影された所望のマーカを選択し、そのマーカに対する処理パラメータを変更したり、識別情報を本装置の使用者が手動で与えることが可能となる。

**【 0 0 5 5 】**

較正情報表示領域 1 0 2 0 には、較正情報保持部 1 1 4 が保持している現在の較正情報を表示する。

操作ボタン 1 0 3 0 は、本装置の使用者が、ボタンの領域をマウス等のポインティングデバイスで選択することによって、本装置の挙動や G U I を制御するために用いられる。本実施形態においては、本装置の使用者が操作ボタン 1 0 3 0 を選択すると、データ取得ダイアログ、初期値設定ダイアログ、検出パラメータ設定ダイアログを新たに表示させる。

**【 0 0 5 6 】**

ファイルメニュー 1 0 4 0 は、本装置の使用者が、メニューの領域をマウス等のポインティングデバイスで選択することによって、保存サブメニュー 1 0 5 0 および終了サブメニュー 1 0 6 0 を表示させる。

## 【0057】

保存サブメニュー1050は、本装置の使用者がサブメニューの領域をマウス等のポインティングデバイスで選択することで、本装置に指示を与える。保存サブメニュー1050が選択されると、指示部115はファイル保存コマンドを発行し、校正情報保持部114にファイル保存要求を送出する。

## 【0058】

終了サブメニュー1060は、本装置の使用者がサブメニューの領域をマウス等のポインティングデバイスで選択することで、本装置に指示を与える。終了サブメニュー1060が選択されると、本校正装置を終了する。校正情報保持部114が未保存の校正情報を保持している場合には、指示部115はファイル保存コマンドを発行し、校正情報保持部114にファイル保存要求を送出し、校正情報保持部114がファイル保存処理を完了するまで待機した後に、本校正装置を終了する。

## 【0059】

図8には、データ取得ダイアログの例を示している。図8におけるデータ取得ダイアログ1100は、データリスト表示領域1110、データ取得操作ボタン1120、表示画像切替ボタン1130、校正情報算出ボタン1140、選択データ無効化／有効化ボタン1150、選択データ削除ボタン1160、選択データ表示領域1170、選択データ操作領域1180、誤差表示領域1190、データ取得ダイアログ終了ボタン1195から構成される。

## 【0060】

データリスト表示領域1110は、これまでに取得したデータリストに対応する現実画像の縮小画像のサムネイルが表示される。本装置の使用者があるサムネイルを選択すると、その画像に対応するデータをデータリストから選び出し、選択データ表示領域1170に表示する。また、その画像に対応するデータを選択状態とする。選択状態になっているデータは、選択データ無効化／有効化ボタン1150、選択データ削除ボタン1160が押されたときの処理の対象となる。

## 【0061】

このとき、画像表示領域1010にはデータリストに対応する現実画像を表示

する。データリスト表示領域 1 1 1 0 は現実画像が縮小表示されており、本装置の使用者が縮小画像から詳細を確認するのは困難であるため、画像表示領域 1 0 1 0 には縮小しない状態で現実画像を表示する。また、データリストから選び出したマーカの画像座標、世界座標、識別情報についても、画像表示領域 1 0 1 0 に関する説明で述べた方法により、現実画像に重畳して表示する。

#### 【0 0 6 2】

データ取得ボタン 1 1 2 0 は、本装置の使用者がボタンの領域をマウス等のポインティングデバイスで選択することで、本装置に指示を与える。データ取得ボタン 1 1 2 0 が押されると、指示部 1 1 5 はデータ取得コマンドを発行し、データ管理部 1 1 1 にデータ取得要求を送出する。また、その時点での現実画像をデータリスト表示領域に追加して表示する。

#### 【0 0 6 3】

表示画像切替ボタン 1 1 3 0 は、本装置の使用者がボタンの領域をマウス等のポインティングデバイスで選択することで、本装置に指示を与える。表示画像切替ボタン 1 1 3 0 が押されると、画像表示領域 1 0 1 0 に表示される画像のモードを切り替える。本装置の使用者は、現在取得されている現実画像を表示する「ライブ映像表示モード」と、データリスト表示領域 1 1 1 0 で現在選択されている現実画像を表示する「取得データ表示モード」とを選択することが可能である。表示画像切替ボタン 1 1 3 0 が押されると、現在のモードがライブ映像表示モードの時には取得データ表示モードに、現在のモードが取得データ表示モードの時にはライブ映像表示モードに切り替える。

#### 【0 0 6 4】

較正情報算出ボタン 1 1 4 0 は、本装置の使用者がボタンの領域をマウス等のポインティングデバイスで選択することで、本装置に指示を与える。較正情報算出ボタンが押されると、指示部 1 1 5 は較正情報算出コマンドを発行し、較正情報算出部 1 1 3 に較正情報算出要求を送出する。

#### 【0 0 6 5】

選択データ無効化／有効化ボタン 1 1 5 0 は、本装置の使用者がボタンの領域をマウス等のポインティングデバイスで選択することで、本装置に指示を与える

。選択データ無効化／有効化ボタン 1 1 5 0 を押すことによって、データ表示領域 1 1 1 0 で現在選択されているデータ（撮影画像）が有効であるときには当該データを無効にし、較正情報算出処理の対象から選択データを除外する。現在選択されているデータが無効であるときには、当該データを有効にする。

#### 【0 0 6 6】

選択データ削除ボタン 1 1 6 0 は、本装置の使用者がボタンの領域をマウス等のポインティングデバイスで選択することで、本装置に指示を与える。選択データ削除ボタン 1 1 6 0 が押されると、指示部 1 1 5 はデータ削除コマンドを発行し、データ管理部 1 1 1 にデータ削除指示を送出する。また、現在選択している現実画像のサムネイルをデータリスト表示領域 1 1 1 0 から消去する。

#### 【0 0 6 7】

選択データ表示領域 1 1 7 0 は、本装置の使用者がデータリスト表示領域 1 1 1 0 で選択したデータが表示される。

選択データ操作領域 1 1 8 0 は、本装置の使用者が選択データを操作するために用いられる。図 9 には、選択データ操作領域 1 1 8 0 の詳細を示している。

選択データ操作領域 1 1 8 0 は、マーク選択ボタン 1 1 8 1、マーク追加ボタン 1 1 8 2、マーク識別情報選択メニュー 1 1 8 3、マーク削除ボタン 1 1 8 4 から構成される。

#### 【0 0 6 8】

マーク選択ボタン 1 1 8 1 は、本装置の使用者がボタンの領域をマウス等のポインティングデバイスで選択することで、本装置に指示を与える。マーク選択ボタン 1 1 8 1 が押されると、操作モードを「マーク選択モード」に設定する。マーク選択モードが設定された状態で、本装置の使用者が、画像表示領域 1 0 1 0 で表示されているマークの座標位置を示す印の近傍を選択すると、当該マークを選択状態にする。

#### 【0 0 6 9】

マーク追加ボタン 1 1 8 2 は、本装置の使用者がボタンの領域をマウス等のポインティングデバイスで選択することで、本装置に指示を与える。マーク追加ボタン 1 1 8 2 が押されると、操作モードを「マーク追加モード」に設定する。マ

ーカ追加モードが設定された状態で、本装置の使用者が、画像表示領域 1010 の任意の部位を選択すると、その画像座標をマーカの座標とする新規のマーカを設定し、データリストに追加する。さらに当該マーカを選択状態にする。

#### 【0070】

マーカ識別情報選択メニュー 1183 は、本装置の使用者がメニューの領域をマウス等のポインティングデバイスで選択することで、本装置に指示を与える。マーカ識別情報選択メニュー 1183 が選択されると、データリストに蓄積されているマーカ識別情報を一覧表示する。本実施形態では、マーカ識別情報として、マーカの名称を示す文字列を用いている。本装置の使用者は、マウス等のポインティングデバイスを用いて、一覧表示されたマーカ識別情報の中から一つを選択する。マーカ識別情報が選択されると、指示部 115 はデータ同定コマンドを発行し、選択した識別情報、選択状態になっているマーカ情報とをデータ管理部 111 に対して、データ同定要求と同時に送出する。

#### 【0071】

マーカ削除ボタン 1184 は、本装置の使用者がボタンの領域をマウス等のポインティングデバイスで選択することで、本装置に指示を与える。マーカ削除ボタン 1184 が押されると、現在選択状態になっているマーカをデータリストから削除する。

#### 【0072】

誤差表示領域 1190 には、較正情報算出部 113 が較正情報を算出した際の較正誤差を表示する。本実施形態においては、データリストの各マーカに対する誤差と、全データの誤差の平均の 2 種類の較正誤差を表示している。

#### 【0073】

本装置の使用者は、各マーカに対する較正誤差を確認することによって、較正情報算出部 113 が算出した較正情報の精度が十分でない場合、または較正情報の算出において解が収束しないような場合に、その原因となっているマーカを特定することが容易となる。

#### 【0074】

また、全データの誤差の平均を確認することによって、選択データ無効化／有

効化ボタンを用いて、較正情報の算出に用いるデータの有効もしくは無効にした結果を、評価することができる。

#### 【0 0 7 5】

データ取得ダイアログ終了ボタン 1 1 9 5 は、本装置の使用者がボタンの領域をマウス等のポインティングデバイスで選択することで、本装置に指示を与える。データ取得ダイアログ終了ボタン 1 1 9 5 が選択されると、データ取得ダイアログを閉じる。データ取得ダイアログを閉じて、データリストの内容は保持される。

#### 【0 0 7 6】

図 1 0 には、初期値設定ダイアログ 1 2 0 0 の例を示している。初期値設定ダイアログはパラメータ種選択タブ 1 2 1 0、パラメータ設定領域 1 2 2 0、標準設定視点ボタン 1 2 3 0、トランスミッタ観測ボタン 1 2 4 0、リセットボタン 1 2 5 0 及び初期値設定ダイアログ終了ボタン 1 2 6 0 から構成される。

#### 【0 0 7 7】

パラメータ種選択タブ 1 2 1 0 は、本装置の使用者がタブの領域をマウス等のポインティングデバイスで選択することで、初期値を設定する較正情報の種別を選択する。タブの領域には” Local Transform” と” World Transform” の 2 種類が存在し、” Local Transform” の領域を選択すると、較正情報モードを、センサの計測値を撮像部の位置姿勢に変換するための第 1 のパラメータを求める「撮像装置－測点間較正情報モード」に設定する。” World Transform” の領域を選択すると、較正情報モードを「世界座標系－センサ座標系間較正情報モード」に設定する。

#### 【0 0 7 8】

パラメータ設定領域 1 2 2 0 では、本装置の使用者が、ボタン、スライダ、スピンボタン、キーボードからの数値入力などの手段で、現在の較正情報モードに対応する較正情報のパラメータ設定を行うことができる。本実施形態では、以下の方法を単独または複数を併用することによって較正情報のパラメータの設定を行っている。

#### 【0 0 7 9】

第1に、位置と回転軸を定義するベクトルおよびその軸周りの回転角を指定する。

第2に、位置とオイラー角を指定する。

第3に、撮像装置302から見たレシーバ301のX、Y、Z軸の各軸周りの回転角およびレシーバ301から見た撮像装置302のX、Y、Z軸の各軸周りの回転角を指定する。

校正情報のパラメータの設定が行われると、指示部115は校正情報変更コマンドを発行し、校正情報保持部114へ校正情報変更要求を送出する。

#### 【0080】

標準設定指定ボタン1230は、本装置の使用者がボタンの領域をマウス等のポインティングデバイスで選択することで、本装置に指示を与える。標準設定指定ボタン1230が指定されると、指示部115は校正情報読み込みコマンドを発行し、校正情報保持部114へ校正情報読み込み要求を送出する。

#### 【0081】

トランスミッタ観測ボタン1240は、本装置の使用者がボタンの領域をマウス等のポインティングデバイスで選択することで、本装置に指示を与える。

トランスミッタ観測ボタン1240を選択することにより、センサ計測値を利用してLocal Transformの大まかな値を自動算出することができる。

#### 【0082】

まず、図14(a)に示すように撮影画像のほぼ中心にセンサのトランスミッタが撮像されるようにカメラの位置姿勢を調整した後に、トランスミッタ観測ボタン1240をクリックする。その時点のセンサ計測値に基づいてLocal Transformの概略値が算出される。

#### 【0083】

トランスミッタ観測ボタン1240をクリックされると、指示部115は校正情報算出コマンドを発行し、校正情報算出部113に校正情報算出要求を送出する。このとき、校正情報算出部113は、データ管理部111が管理するデータリストのうち、世界座標、画像座標、識別情報を用いずに、現在のセンサ計測値のみを用いることによって、撮像装置302とレシーバ301間の校正情報(Lo

cal Transform) を算出する。

#### 【0084】

算出された概略値を用いてトランスミッタの位置姿勢の理論値を求め、理論値に応じてトランスミッタの仮想画像を生成するとともに、撮影画像上の理論値に応じた画像位置にトランスミッタの仮想画像を重畳し表示する（図14（b））。

#### 【0085】

トランスミッタ観測ボタン1240を用いて設定したLocal Transformは撮像装置のZ軸方向の回転角が不定となるので、azimuth (z-axis) スライダーバー（パラメータ設定領域1220）でこのパラメータ（Local TransformのZ軸の姿勢成分）を大まかに調整する。そして、その調整結果に応じてトランスミッタの仮想画像をリアルタイムに更新する（図14（c））。なお、他のパラメータを調整することも可能である。

#### 【0086】

リセットボタン1250は、本装置の使用者がボタンの領域をマウス等のポインティングデバイスで選択することで、本装置に指示を与える。リセットボタン1250が指定されると、指示部115はリセットコマンドを発行し、校正情報保持部114にリセット要求を送出する。

#### 【0087】

初期値設定ダイアログ終了ボタン1260は、本装置の使用者がボタンの領域をマウス等のポインティングデバイスで選択することで、本装置に指示を与える。初期値設定ダイアログ終了ボタン1260が選択されると、初期値設定ダイアログを閉じる。初期値設定ダイアログを閉じて、校正情報は保持される。

#### 【0088】

このように、トランスミッタ観測ボタン1240を選択することにより、センサ計測値を利用してLocal Transformの大まかな値をトランスミッタを用いて、特別な準備を必要とせず、しかも簡単に自動算出することができる。トランスミッタは本システムにおいて必要な構成であるので、ユーザは本処理を行うために特別な処理を行う必要がない。

## 【0089】

図11、図12には、マーカ検出パラメータ設定ダイアログ1300の例を示している。マーカ検出パラメータ設定ダイアログ1300はパラメータ種選択タブ1310、マーカ検出パラメータ設定領域1320、マーカ検出結果表示ボタン1330、マーカ検出パラメータリセットボタン1340、マーカ検出ボタン1350、マーカ同定手段切替ボタン1360、マーカ同定パラメータ設定領域1370、マーカ同定パラメータリセットボタン1380及びマーカ検出パラメータ設定ダイアログ終了ボタン1390から構成される。

## 【0090】

パラメータ種選択タブ1310は、本装置の使用者がタブの領域をマウス等のポインティングデバイスで選択することで、マーカ検出パラメータ設定画面またはマーカ同定パラメータ設定画面のいずれかを選択し、表示させる。

## 【0091】

マーカ検出パラメータ設定領域1320は、パラメータ種選択タブ1310において、マーカ検出パラメータ設定画面が選択されているときに表示される。マーカ検出パラメータ設定領域1320では、本装置の使用者が、スライダや数値入力ボックスなどの手段を用いて、マーカを検出する色のしきい値およびマーカとして認識する色領域の画素数の最小値を設定する。色のしきい値は、ある画素の各色成分の値が当該しきい値を上回っている場合に、その画素をマーカ候補とみなすために用いられる。

## 【0092】

本実施形態では赤、緑、青について各色の輝度値を示すR、G、Bについてしきい値を設定しているが、例えば画素のY、Cr、Cb成分にしきい値を設定するようにしてもよい。色領域の画素数の最小値については、色領域の画素数が設定した最小値よりも小さい場合には、当該領域をマーカとして認識しないようにするために用いられる。本実施形態においては、色領域の画素数の最小値のみを定めるようにしているが、最大値についても同時に定め、マーカ候補とみなす画素数がある範囲内に納まるようにしてもよい。

## 【0093】



マーカ検出結果表示ボタン 1330 は、パラメータ種選択タブ 1310 において、マーカ検出パラメータ設定画面が選択されているときに表示される。マーカ検出結果表示ボタン 1330 は、本装置の使用者がボタンの領域をマウス等のポインティングデバイスで選択することで、本装置に指示を与える。マーカ検出結果表示ボタン 1330 が指定されると、現実画像表示モード色抽出結果画像表示モードとを切り替える。現実画像表示モードでは、画像表示領域 1010 に現実画像を表示する。色抽出結果画像表示モードでは、画像表示領域 1010 に色抽出結果画像を表示する。図 13 に示される色抽出結果画像では、実写画像中で抽出された色領域のみを表示している。

#### 【0094】

マーカ検出パラメータリセットボタン 1340 は、パラメータ種選択タブ 1310 において、マーカ検出パラメータ設定画面が選択されているときに表示される。マーカ検出パラメータリセットボタン 1340 は、本装置の使用者がボタンの領域をマウス等のポインティングデバイスで選択することで、本装置に指示を与える。マーカ検出パラメータリセットボタン 1340 が指定されると、現在保持しているマーカ検出パラメータを破棄し、本装置を起動したときに設定されるマーカ検出パラメータのデフォルト値を現在のマーカ検出パラメータに設定する。

#### 【0095】

マーカ検出停止ボタン 1350 は、パラメータ種選択タブ 1310 において、マーカ検出パラメータ設定画面が選択されているときに表示される。マーカ検出停止ボタン 1350 は、本装置の使用者がボタンの領域をマウス等のポインティングデバイスで選択することで、本装置に指示を与える。マーカ検出停止ボタン 1350 が選択されると、マーカ検出処理を停止する。

#### 【0096】

マーカ同定手段切替ボタン 1360 は、パラメータ種選択タブ 1310 において、マーカ同定パラメータ設定画面が選択されているときに表示される。マーカ同定手段切替ボタン 1360 は、本装置の使用者がボタンの領域をマウス等のポインティングデバイスで選択することで、本装置に指示を与える。マーカ同定手

段切替ボタン 1360 が選択されると、センサ計測値を利用したマーカ同定機能の有効化・無効化を切り替える。前記マーカ同定機能は、現在のセンサ計測値および較正情報から、検出されたマーカの画像座標と、世界座標保持部 110 が保持するマーカの世界座標を撮像装置 302 の撮像面に投影した座標との距離を算出し、前記距離の最小値が最大許容値以下である場合には、自動的にマーカの同定を行う機能である。

#### 【0097】

マーカ同定パラメータ設定領域 1370 は、パラメータ種選択タブ 1310 において、マーカ同定パラメータ設定画面が選択されているときに表示される。マーカ同定パラメータ設定領域 1370 では、本装置の使用者が、スライダや数値入力ボックスなどの手段を用いて、マーカを同定するための最大許容距離を設定する。

#### 【0098】

マーカ同定パラメータリセットボタン 1380 は、パラメータ種選択タブ 1310 において、マーカ同定パラメータ設定画面が選択されているときに表示される。マーカ同定パラメータリセットボタン 1380 は、本装置の使用者がボタンの領域をマウス等のポインティングデバイスで選択することで、本装置に指示を与える。マーカ同定パラメータリセットボタン 1380 が指定されると、現在保持しているマーカ同定パラメータを破棄し、本装置を起動したときに設定されるマーカ同定パラメータのデフォルト値を現在のマーカ同定パラメータに設定する。

#### 【0099】

検出パラメータ設定ダイアログ終了ボタン 1390 は、本装置の使用者がボタンの領域をマウス等のポインティングデバイスで選択することで、本装置に指示を与える。検出パラメータ設定ダイアログ終了ボタン 1390 が選択されると、検出パラメータ設定ダイアログ 1390 を閉じる。検出パラメータ設定ダイアログを閉じて、マーカ検出パラメータおよびマーカ同定パラメータは保持される。

#### 【0100】

図15は、本実施形態のセンサ校正装置が行う処理のフローチャートである。なお、同フローチャートに従った処理を実現するプログラムコードは、本実施形態の装置内のディスク装置105やRAM102などの記憶装置内に格納され、CPU101により読み出され、実行される。

#### 【0101】

ステップS000において、本実施形態のセンサ校正装置を起動する。

ステップS100において、指示部115は、本装置の使用者からデータ取得コマンドが入力されたか否かの判定を行う。データ取得コマンドが入力されている場合には、ステップS110へと処理を移行させる。

ステップS110において、データ管理部111は、センサ制御部500から現在のレシーバ301の位置姿勢の計測値を入力する。

#### 【0102】

ステップS120において、データ管理部111は、撮像装置302が撮像した撮像画像上におけるマーカの識別情報及び画像座標を、画像座標取得部112から入力する。この入力は、当該撮像画像上の複数のマーカが撮像されている場合には、それら各々のマーカに対して行われる。

ステップS130において、データ管理部111は、検出されたマーカ毎に、入力したデータをデータリストに追加する。

#### 【0103】

ステップS200において、指示部115は、本装置の使用者からデータリストの編集操作が入力されたか否かの判定を行う。データリストの編集操作が入力されている場合には、ステップS210の処理に移行させる。

#### 【0104】

ステップS210において、指示部115は、本装置の使用者から入力したデータリストの編集操作に対応したコマンドを発行し、データリストの編集を行う。例えばデータリストの編集には、データリストの要素を選択する、データリストから選択要素を削除する、データリストに新規のマーカを追加する、データリストから既存のマーカを削除する、データリストの既存のマーカに識別情報を与え同定するという操作が含まれる。

**【0105】**

ステップS300では、較正情報算出部113によって、現在までに取得されたデータリストが、較正情報を算出するに足るだけの情報を有しているかどうかの判定が行われる。データリストが条件を満たしていない場合には、再びステップS100へと戻り、データ取得コマンドの入力を待つ。一方、データリストが較正情報算出の条件を満たしている場合には、ステップS400へと処理を移行させる。較正情報算出の条件としては、例えば、異なる3点以上のマーカに関するデータが得られていること、複数の視点位置においてデータの取得が行われていること、及びデータ総数が6以上であること、を条件とする。ただし、入力データの多様性が増すほどに導出される較正情報の精度は向上するので、より多くのデータを要求するように条件を設定してもよい。

**【0106】**

ステップS400では、本装置の使用者から較正情報算出コマンドが入力されたか否かの判定を行う。較正情報算出コマンドが入力されている場合には、ステップS410へと処理を移行させ、入力されていない場合には、再びステップS100へと戻り、データ取得コマンドの入力を待つ。

**【0107】**

ステップS410では、較正情報算出部113によって、較正情報の算出処理が行われる。

ステップS500では、指示部115は、本装置の使用者から較正情報の編集操作が入力されたか否かの判定を行う。較正情報の編集操作が入力されている場合には、ステップS510の処理に移行させる。

**【0108】**

ステップS510において、指示部115は、本装置の使用者から入力した較正情報の編集操作に対応したコマンドを発行し、較正情報の編集を行う。例えば較正情報の編集には、較正情報のパラメータの変更、較正情報の読み込み、較正情報のリセットという操作が含まれる。

**【0109】**

ステップS600では、指示部115は、本装置の使用者から較正情報の保存

操作が入力されたか否かの判定を行う。較正情報の保存操作が入力されている場合には、ステップ S 6 1 0 の処理に移行させる。

ステップ S 6 1 0 では、指示部 1 1 5 は、較正情報保持部 1 1 4 にファイル保存要求を送出し、現在保持している較正情報をディスク装置 1 0 5 に出力する。

#### 【0 1 1 0】

ステップ S 7 0 0 では、指示部 1 1 5 は、本装置の使用者から、本装置の終了操作が入力されたか否かの判定を行う。較正情報の終了操作が入力されている場合には、ステップ S 8 0 0 の処理に移行させる。入力されていない場合には、再びステップ S 1 0 0 へ戻る。

ステップ S 8 0 0 では、本装置を終了するための処理を行う。

#### 【0 1 1 1】

図 1 6 は、本実施形態のセンサ較正装置の使用者が、本装置を用いてセンサの較正を行うための標準的な操作のフローチャートである。

ステップ S 1 0 0 0 では、本装置の使用者は、本実施形態のセンサ較正装置を起動する。

#### 【0 1 1 2】

ステップ S 1 1 0 0 では、本装置の使用者は、撮像装置 3 0 2 を用いてマーカを撮像する。本装置の使用者は、本装置の画像座標取得部 1 1 2 がマーカの画像座標および識別情報が正しく特定しているか否かを確認する。正しく特定できている場合にはステップ S 1 2 0 0 へ進み、特定できていない場合には、ステップ S 1 1 1 0 へ進む。

#### 【0 1 1 3】

ステップ S 1 1 1 0 では、本装置の使用者は、例えばマーカ検出パラメータ設定ダイアログ 1 3 0 0 を用いて、指示部 1 1 5 にマーカ検出パラメータおよびマーカ同定パラメータの調整を行うための指示を与える。

ステップ S 1 2 0 0 では、本装置の使用者は、例えばデータ取得ボタン 1 1 2 0 を用いて、指示部 1 1 5 にデータ取得コマンドを発行させる。

#### 【0 1 1 4】

ステップ S 1 3 0 0 では、本装置の使用者は、取得したデータリストの各デー

タが良好であるか否かを確認する。データが良好である場合にはステップS1400へ進み、良好でない場合には、状況に応じて、ステップS1310へ進む、またはステップS1100へ戻る。

#### 【0115】

ステップS1310では、本装置の使用者は、例えばデータ取得ダイアログ1100を用いて、指示部115にデータリストの編集作業を行うための指示を与える。

ステップS1400では、本装置の使用者は、例えば校正情報算出ボタン1140を用いて、指示部115に校正情報算出コマンドを発行させる。

#### 【0116】

ステップS1500では、本装置の使用者は、校正情報算出部113が、正しく校正情報を算出したか否かを確認する。正しく算出された場合にはステップS1600へ進み、算出されていない場合には、ステップS1100へ戻る。

ステップS1600では、本装置の使用者は、校正情報算出部113が算出した校正情報が良好であるか否かを確認する。校正情報が良好である場合には、ステップS1700へ進み、良好でない場合には、状況に応じてステップS1610へ進むか、ステップS1100へ戻る。

#### 【0117】

ステップS1610では、本装置の使用者は、例えば初期値設定ダイアログ1200を用いて、指示部115に校正情報の編集を行うための指示を与える。

ステップS1700では、本装置の使用者は、例えば保存サブメニュー1050を用いて、指示部115にファイル保存コマンドを発行させる。

ステップS1800では、本装置の使用者は、例えば終了サブメニュー1060を用いて、本装置を終了させる。

#### 【0118】

##### <第2の実施形態>

図17は本発明によるセンサ校正装置の第2の実施形態における概略構成を示すブロック図である。第1の実施形態では表示部200は頭部装着部300の外部に設けられていた。第2の実施形態では、表示部200は頭部装着部300に

含まれる。このような構成は例えばHMDのように、本装置の使用者が頭部に装着することができる表示装置を表示部200として用いることによって実現される。第2の実施形態では、頭部に装着可能な表示装置を用いることにより、本装置の使用者が、複合現実感を提示する画像表示装置を使用する条件と同一の条件下で較正を行うことが可能となる。

#### 【0119】

##### ＜第3の実施形態＞

図18は本発明によるセンサ較正装置の第3の実施形態における概略構成を示すブロック図である。第3の実施形態では、表示部200は第1の実施形態における、頭部装着部300の外部に備えられる表示装置および、第2の実施形態における、本装置の使用者が頭部に装着する表示装置の両方から構成される。例えばHMDは、CRTモニタや液晶モニタといった通常のディスプレイ装置と比較して、一般的に解像度が低い。このような表示装置を用いた場合、本装置の使用者は、第1の実施形態で説明したGUIを用いて本装置に指示を与えることが困難となることが考えられる。このような場合、例えば本装置を二人で使うことが考えられる。

#### 【0120】

すなわち、本装置の第一の使用者が見る、頭部装着部300の外部に備えられる表示装置（第1の実施形態における表示部）には、第1の実施形態で説明したGUIを表示し、本装置の第二の使用者が頭部に装着する表示装置（第2の実施形態における表示部）には、第1の実施形態で説明したGUIを除いた、現実画像および現実画像に各種情報やCGを重ねた合成画像、マーカの色抽出画像などを表示する。本装置の操作は第一の使用者が行い、撮像装置302およびレシーバ301の位置姿勢の調整は第二の使用者が行うようにすることで、効率的に較正作業を行うことが可能である。

#### 【0121】

##### 【他の実施形態】

本発明の目的は、前述した実施形態の機能を実現するソフトウェアのプログラムコードを記録した記憶媒体（または記録媒体）を、システムあるいは装置に供

給し、そのシステムあるいは装置のコンピュータ（またはCPUやMPU）が記憶媒体に格納されたプログラムコードを読み出し実行することによっても、達成されることは言うまでもない。この場合、記憶媒体から読み出されたプログラムコード自体が前述した実施形態の機能を実現することになり、そのプログラムコードを記憶した記憶媒体は本発明を構成することになる。また、コンピュータが読み出したプログラムコードを実行することにより、前述した実施形態の機能が実現されるだけでなく、そのプログラムコードの指示に基づき、コンピュータ上で稼働しているオペレーティングシステム（OS）などが実際の処理の一部または全部を行い、その処理によって前述した実施形態の機能が実現される場合も含まれることは言うまでもない。

#### 【0122】

さらに、記憶媒体から読み出されたプログラムコードが、コンピュータに挿入された機能拡張カードやコンピュータに接続された機能拡張ユニットに備わるメモリに書込まれた後、そのプログラムコードの指示に基づき、その機能拡張カードや機能拡張ユニットに備わるCPUなどが実際の処理の一部または全部を行い、その処理によって前述した実施形態の機能が実現される場合も含まれることは言うまでもない。

#### 【0123】

本発明を上記記憶媒体に適用する場合、その記憶媒体には先に説明した（図15に示す）フローチャートに対応するプログラムコードが格納されることになる。

#### 【0124】

##### 【発明の効果】

以上説明したように、本発明によれば、現実空間におけるセンサのトランスミッタが撮影されるように撮像部の位置姿勢を調整した際の前記センサの計測値を取得し、前記センサの計測値を用いて算出されたパラメータに基づき、前記トランスミッタの仮想画像を撮影画像上に重畳し、該トランスミッタの仮想画像が重畳された撮影画像を表示させ、前記パラメータの調整値に関するユーザの指示を入力するとともに、該調整値に応じて前記仮想画像を更新するので、パラメータ

の調整を簡単に行うことができる。

また、センサのトランスミッタを用いているので、ユーザが特別な準備をする必要がない。

【図面の簡単な説明】

【図 1】

本発明の第 1 の実施形態に係る較正装置の概略構成を説明するブロック図である。

【図 2】

第 1 の実施形態における較正装置の機能構成を説明するブロック図である。

【図 3】

第 1 の実施形態に係る較正装置が呈示する G U I について説明する図である。

【図 4】

第 1 の実施形態に係る較正装置が呈示する G U I のうち、ファイルメニューについて説明する図である。

【図 5】

第 1 の実施形態に係る較正装置が呈示する G U I で、現実画像にマーカの画像座標を示す印および付加情報を重畳して表示する様子を説明する図である。

【図 6】

第 1 の実施形態に係る較正装置が呈示する G U I で、マーカの同定が行われていない場合に、現実画像にマーカの画像座標を示す印および付加情報を重畳して表示する様子を説明する図である。

【図 7】

第 1 の実施形態に係る較正装置が呈示する G U I で、マーカの世界座標を C G で描画し、現実画像に重畳して表示する様子を説明する図である。

【図 8】

第 1 の実施形態に係る較正装置が呈示する G U I のうち、データ取得ダイアログについて説明する図である。

【図 9】

図 8 のダイアログにおける選択データ操作領域について説明する図である。

**【図 1 0】**

第 1 の実施形態に係る較正装置が呈示する G U I のうち、初期値設定ダイアログについて説明する図である。

**【図 1 1】**

第 1 の実施形態に係る較正装置が呈示する G U I のうち、検出パラメータ設定ダイアログについて説明する図である。

**【図 1 2】**

第 1 の実施形態に係る較正装置が呈示する G U I のうち、検出パラメータ設定ダイアログについて説明する図である。

**【図 1 3】**

第 1 の実施形態に係る較正装置において、図 3 の G U I の画像表示領域に色抽出結果画像を表示する様子を説明する図である。

**【図 1 4】**

第 1 の実施形態に係る較正装置において、センサ計測値を利用してLocal Transformの大まかな値を自動算出する手順を説明する図である。

**【図 1 5】**

第 1 の実施形態に係るセンサ較正装置の処理手順を示すフローチャートである。

**【図 1 6】**

第 1 の実施形態において、センサ較正装置の使用者がセンサ較正装置を使用する手順を示すフローチャートである。

**【図 1 7】**

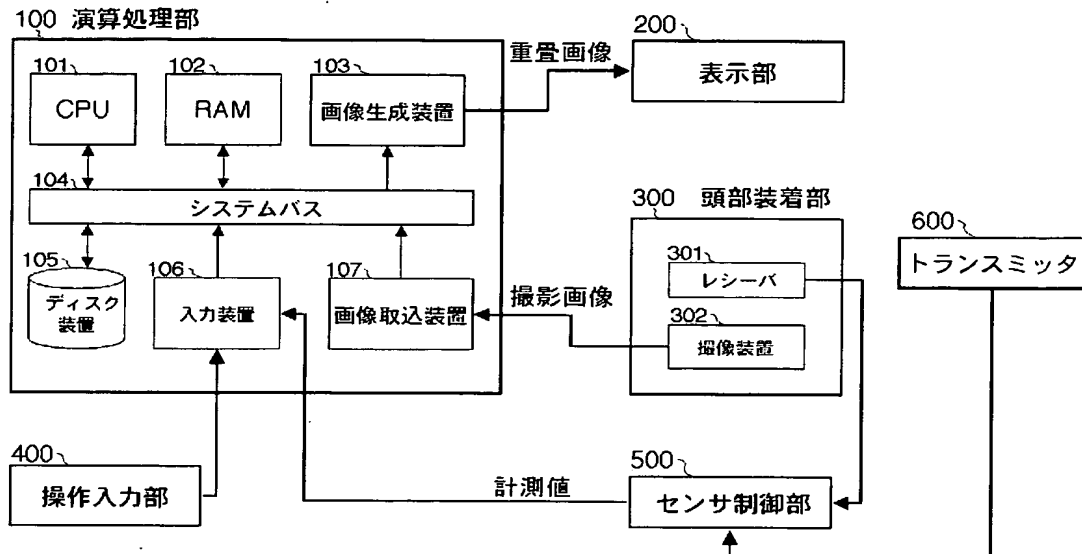
第 2 の実施形態に係るセンサ較正装置の概略構成を説明するブロック図である。

**【図 1 8】**

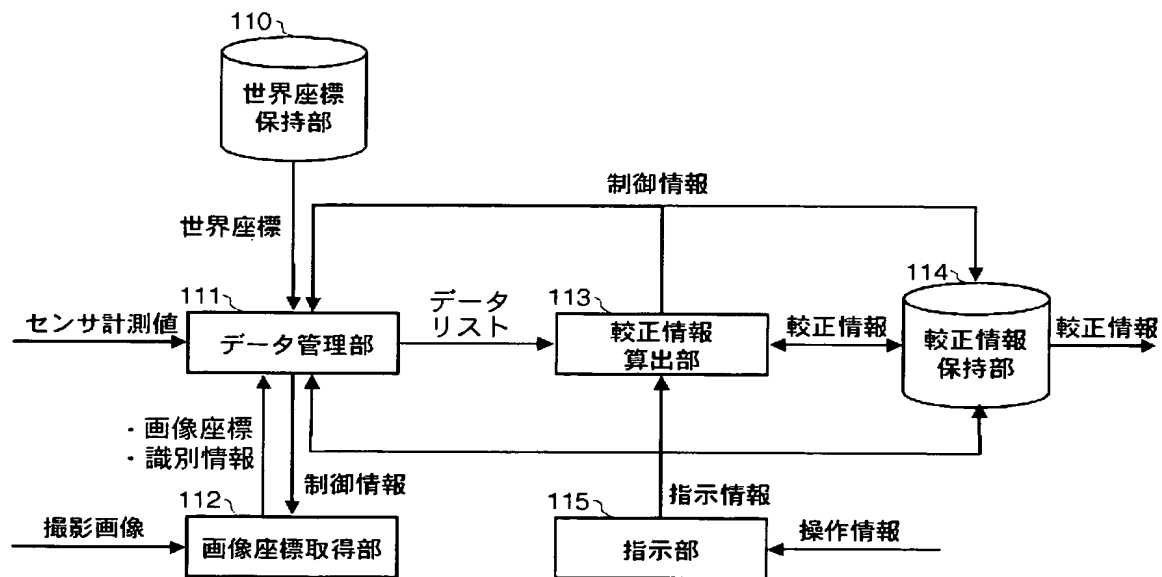
第 3 の実施形態に係るセンサ較正装置の概略構成を説明するブロック図である。

【書類名】 図面

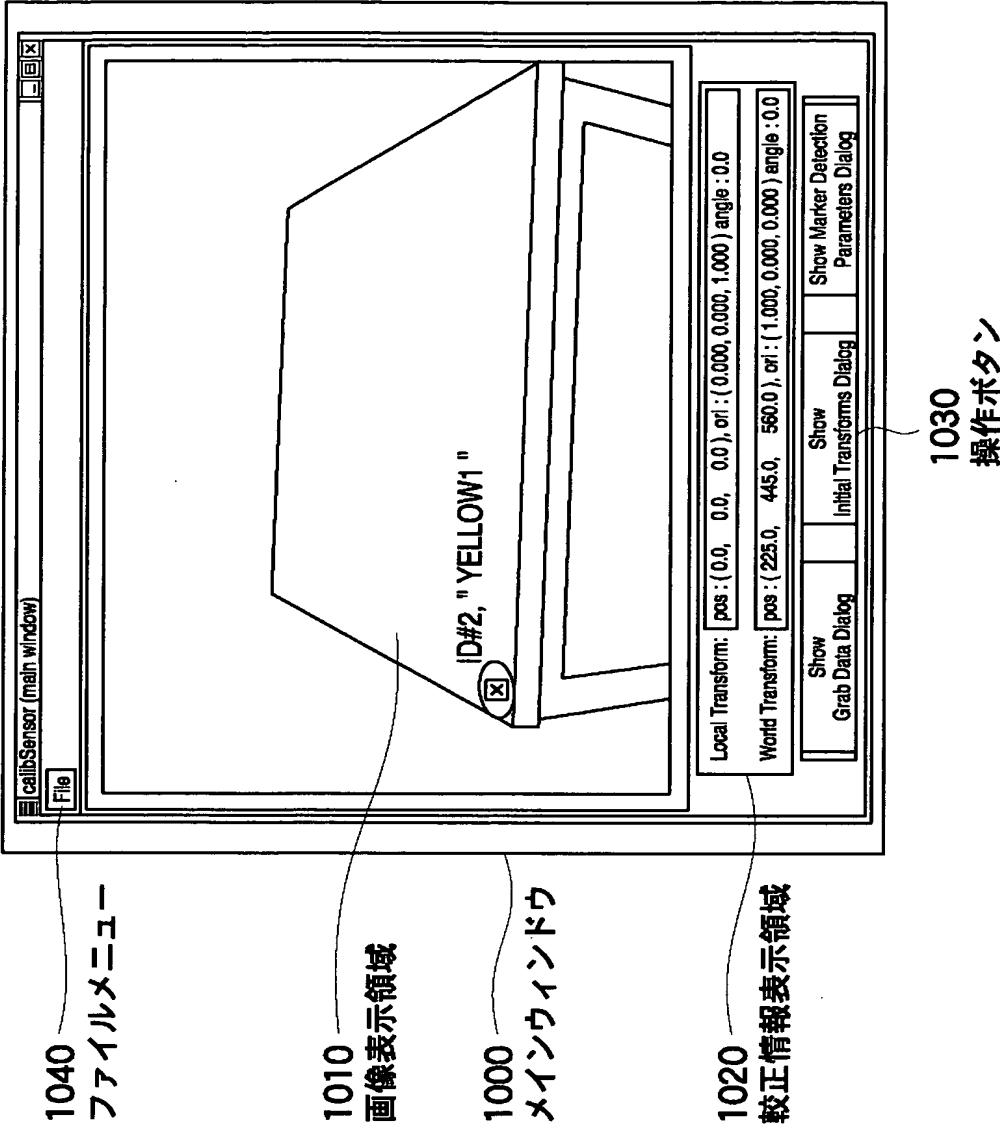
【図 1】



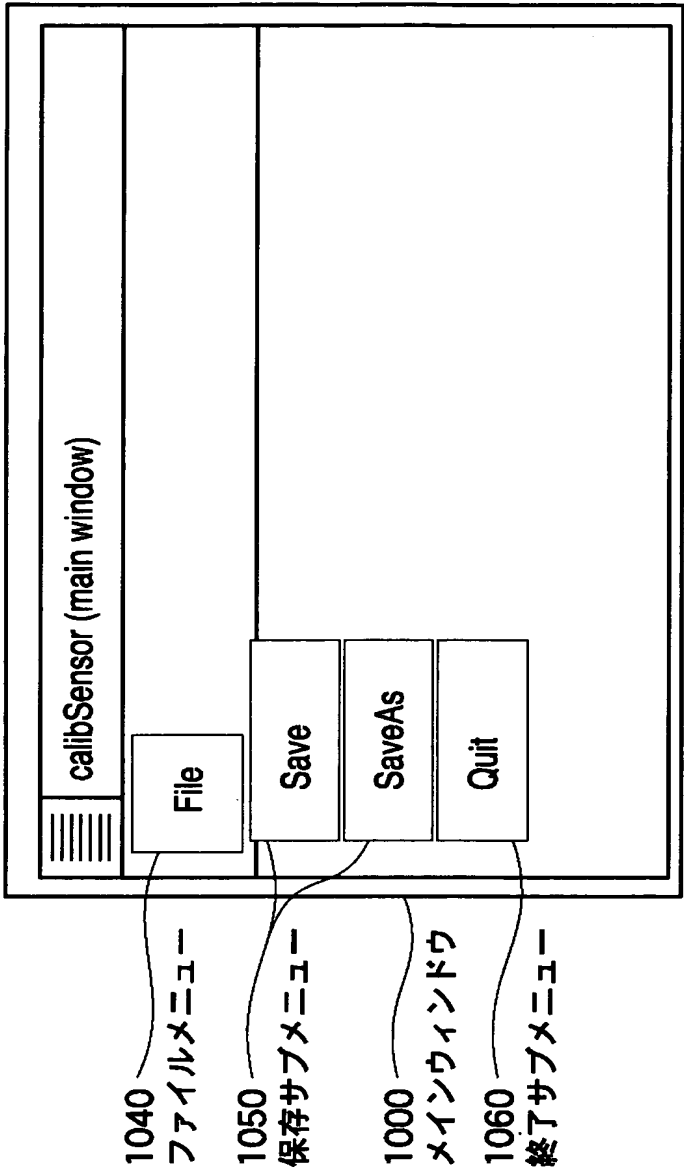
【圖 2】



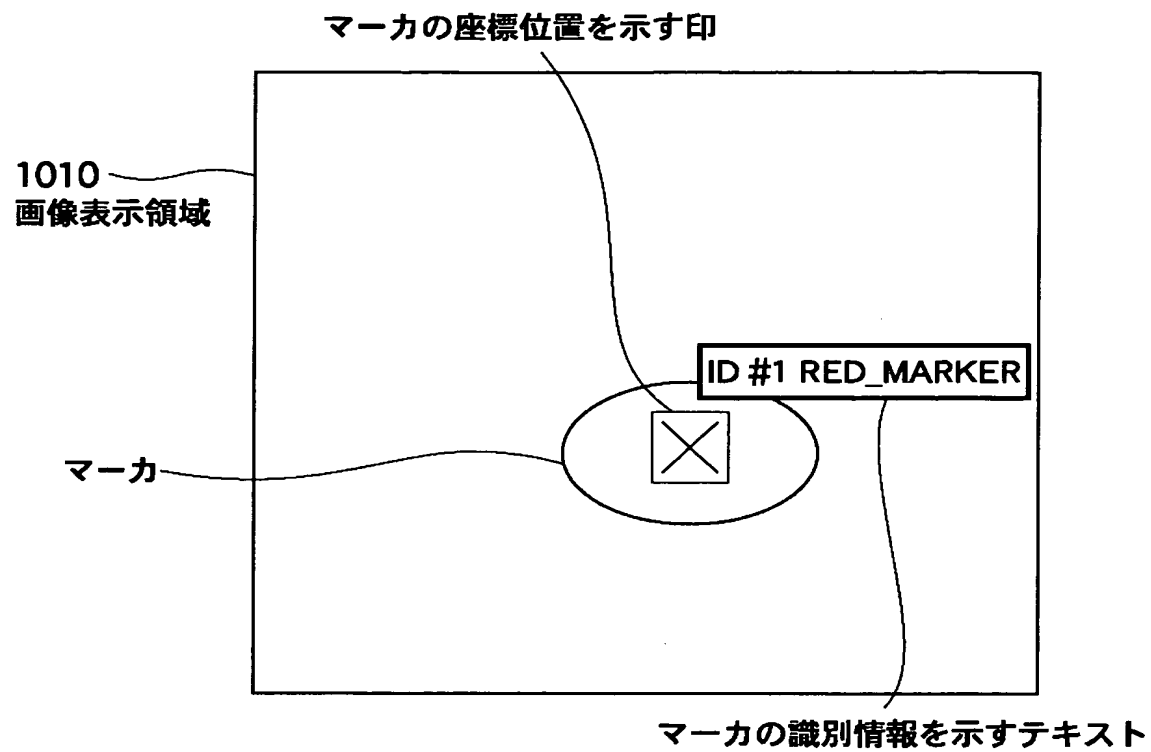
【図 3】



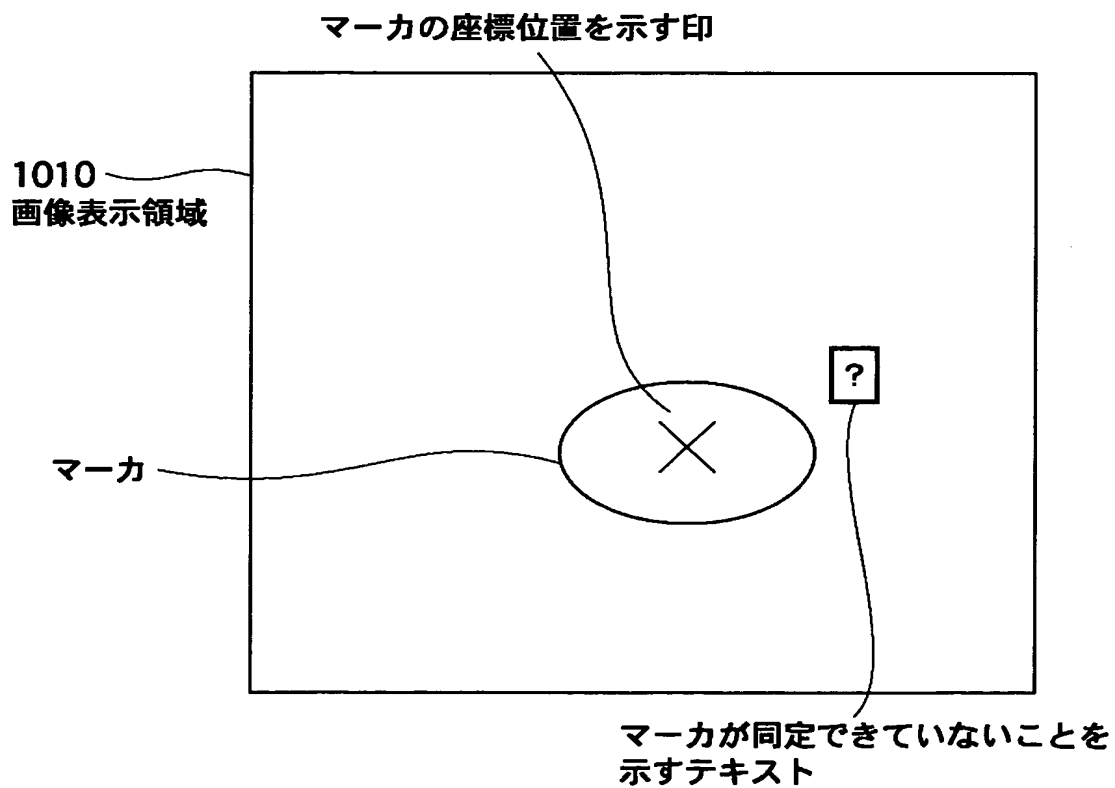
【図 4】



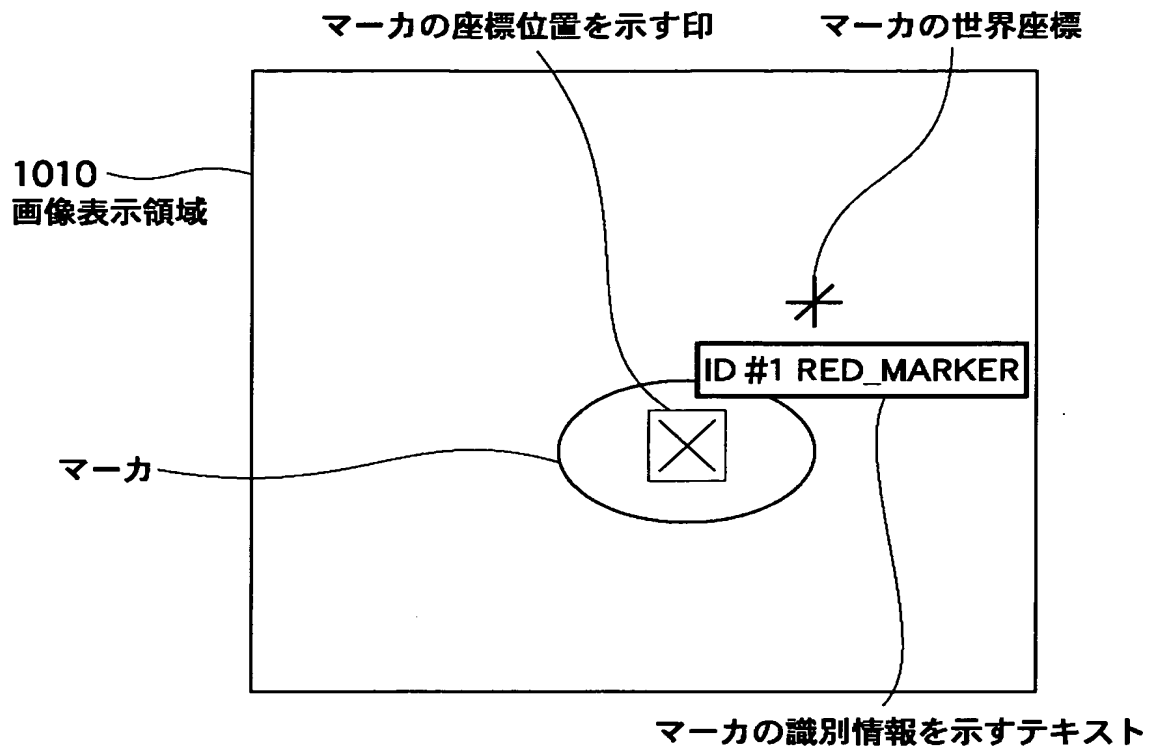
【図 5】



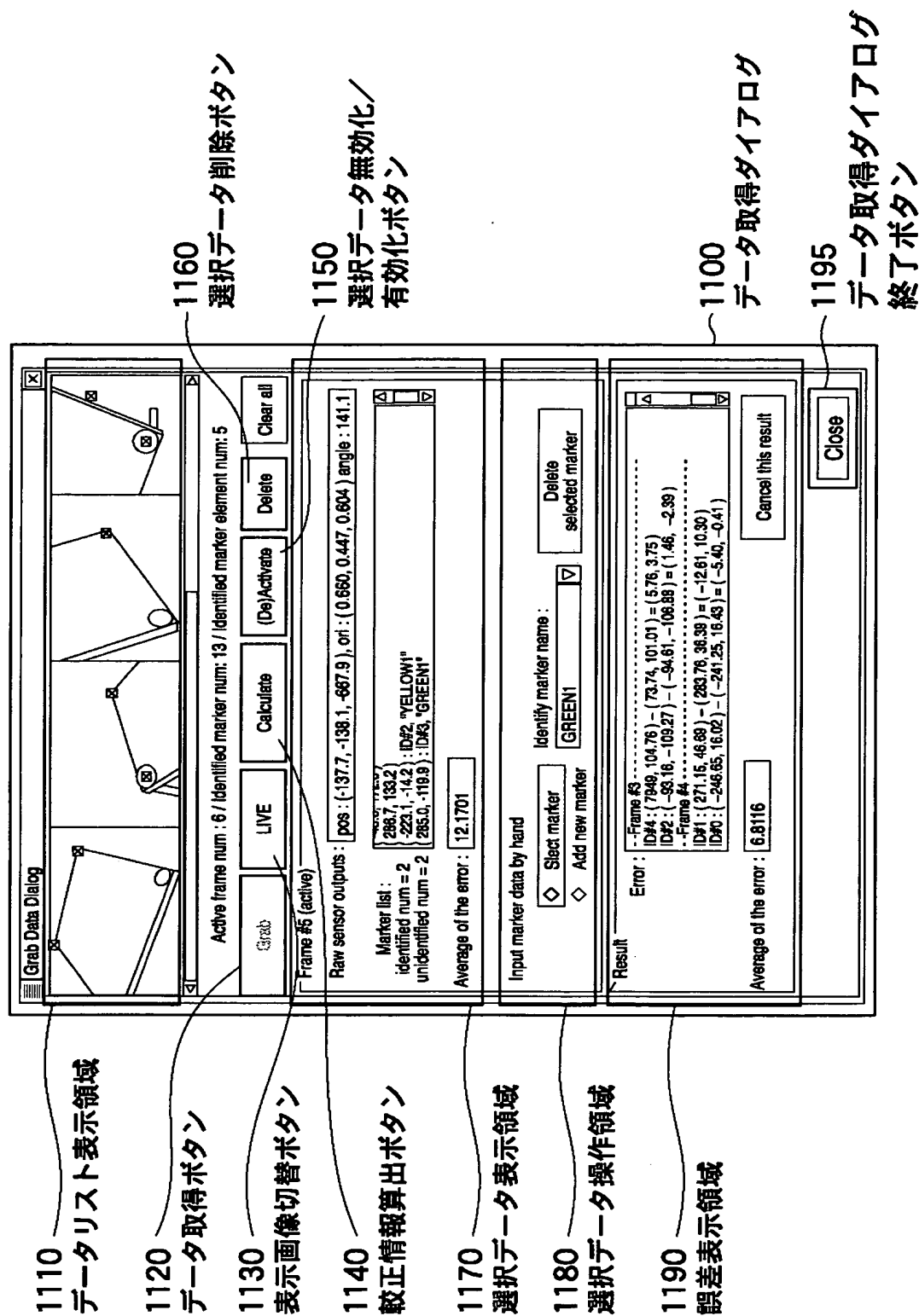
【図 6】



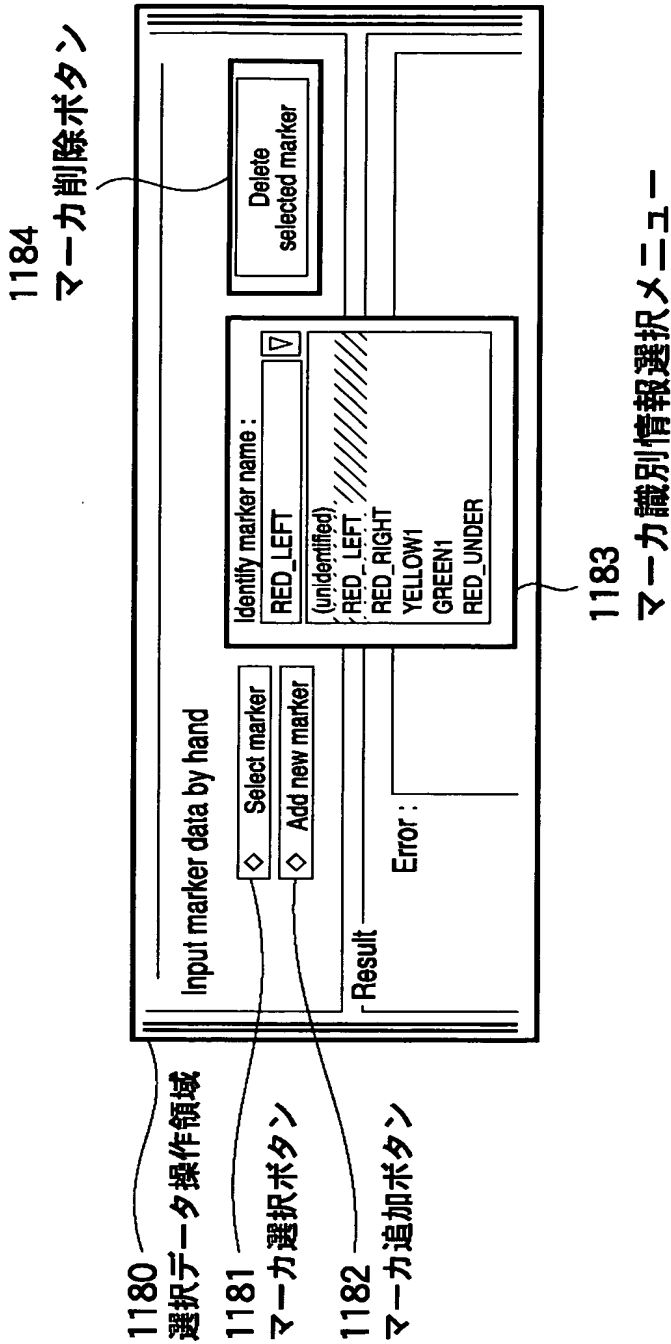
【図 7】



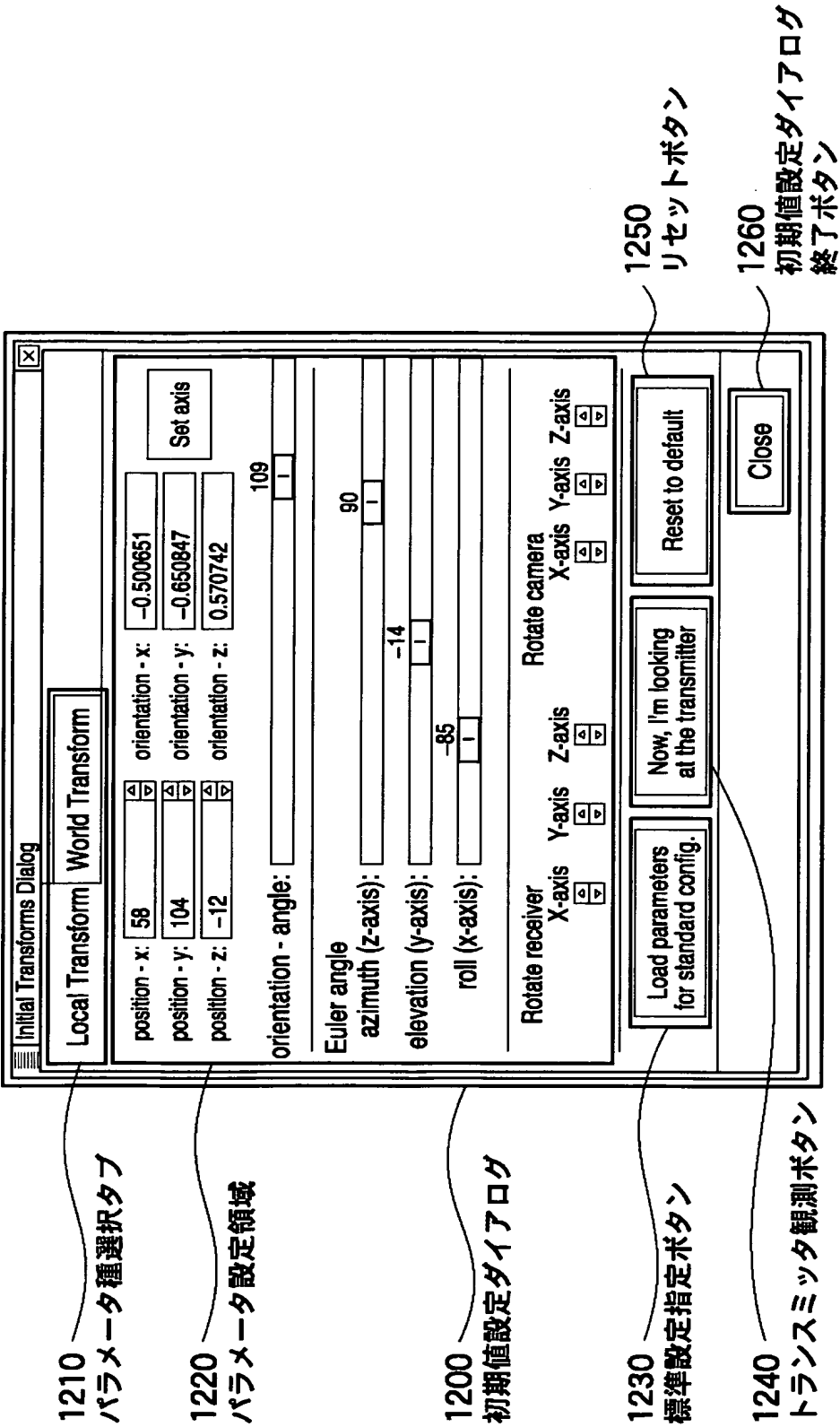
【図 8】



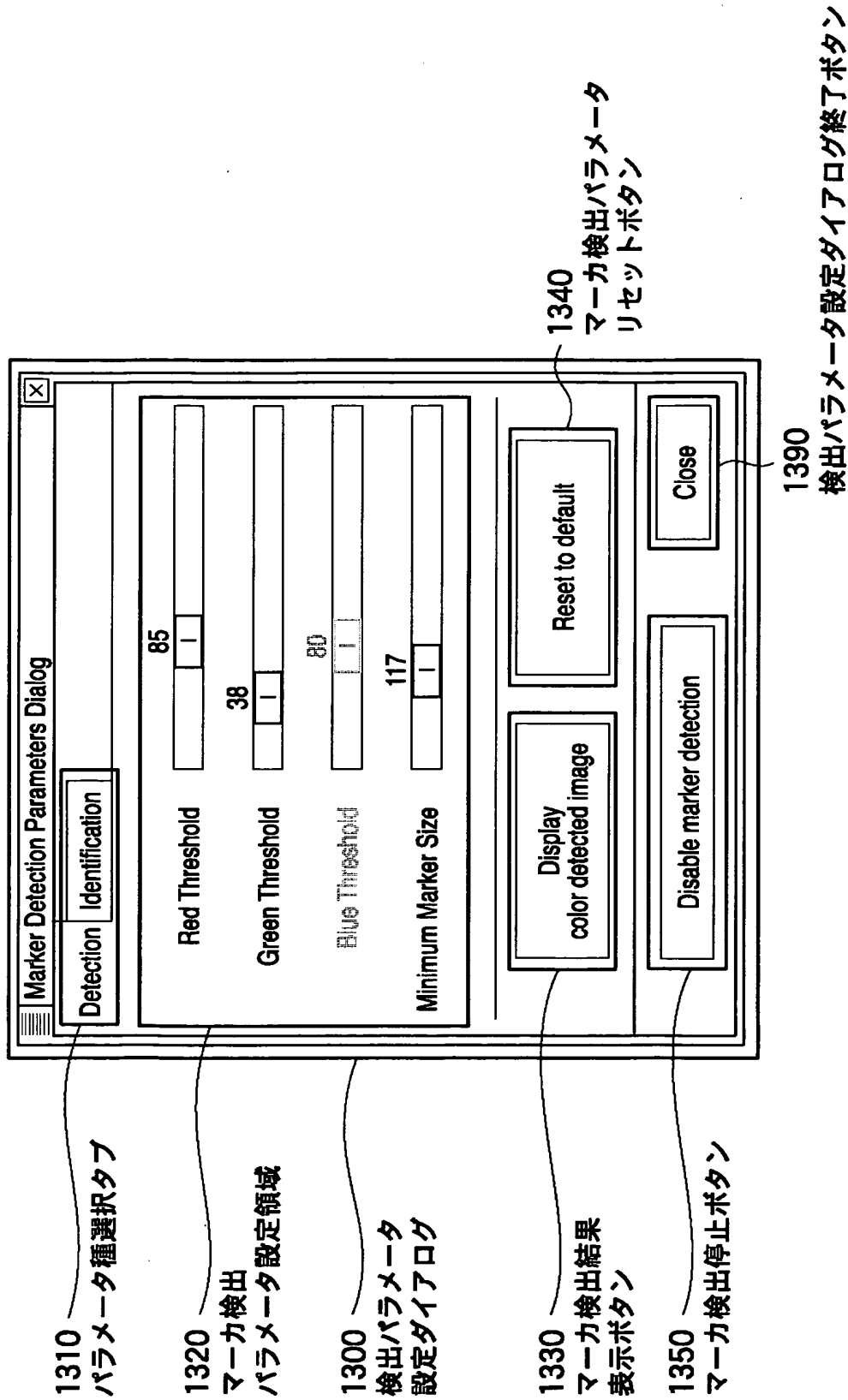
【図 9】



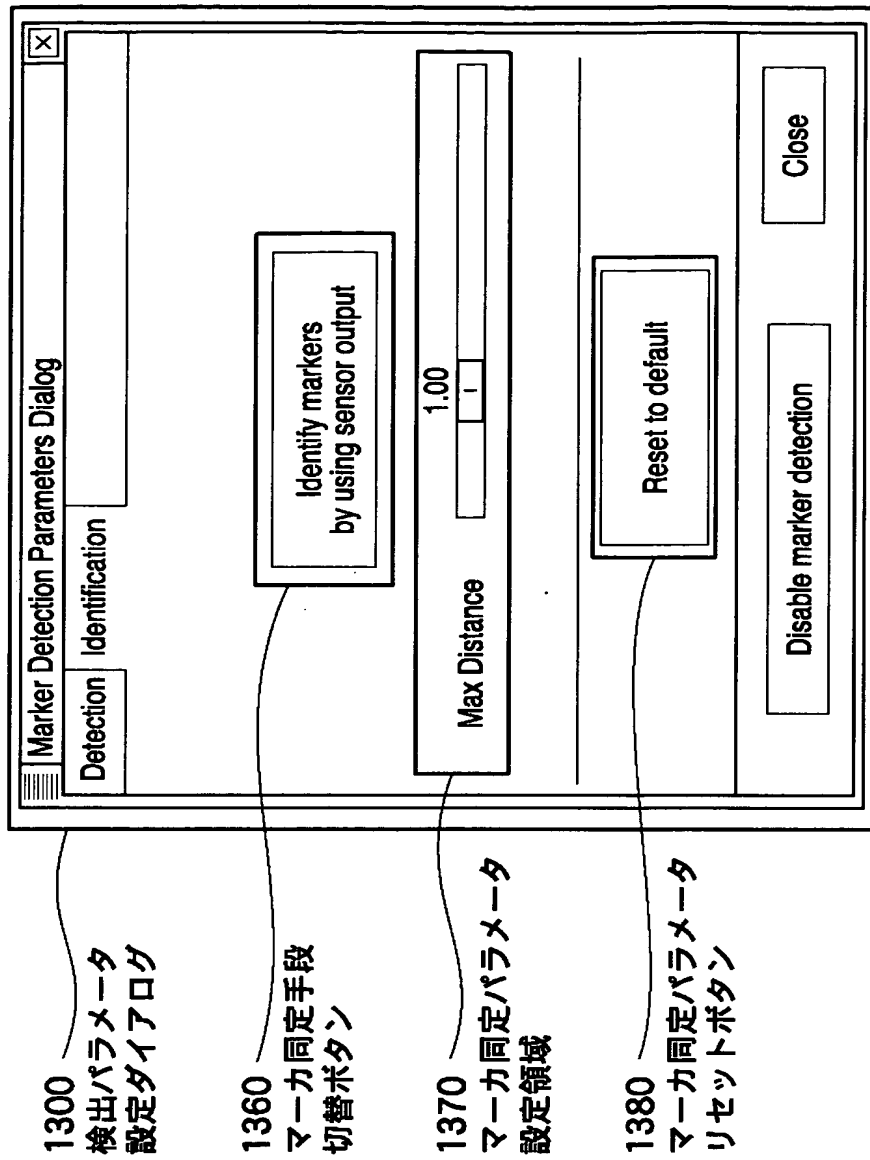
【図 10】



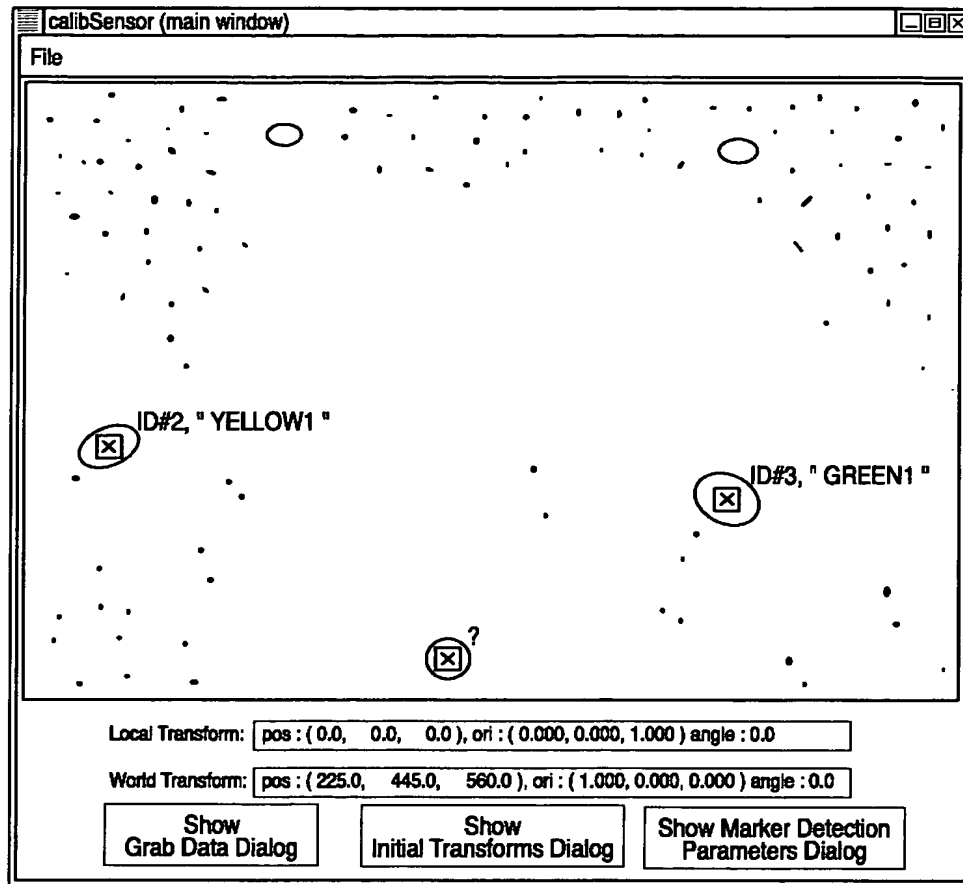
【図 11】



【図 12】

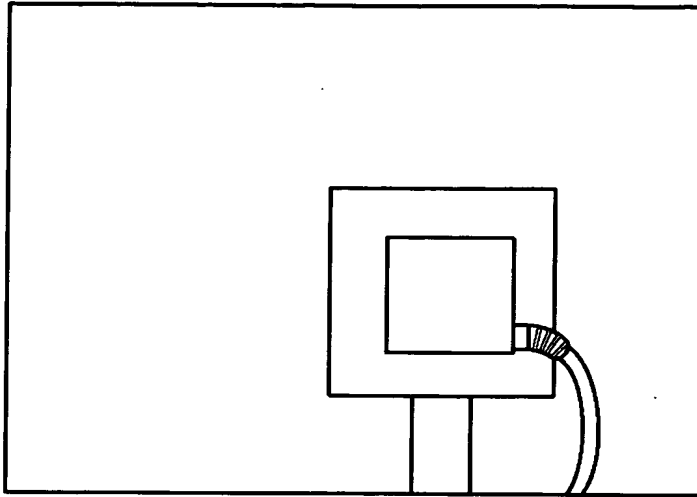


【図 13】

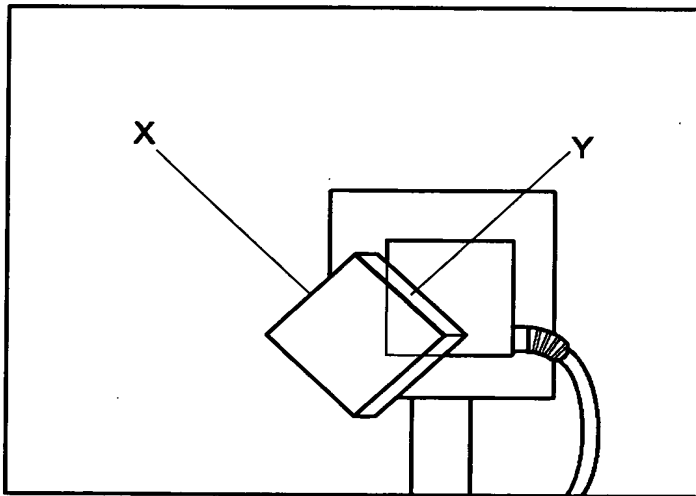


【図 14】

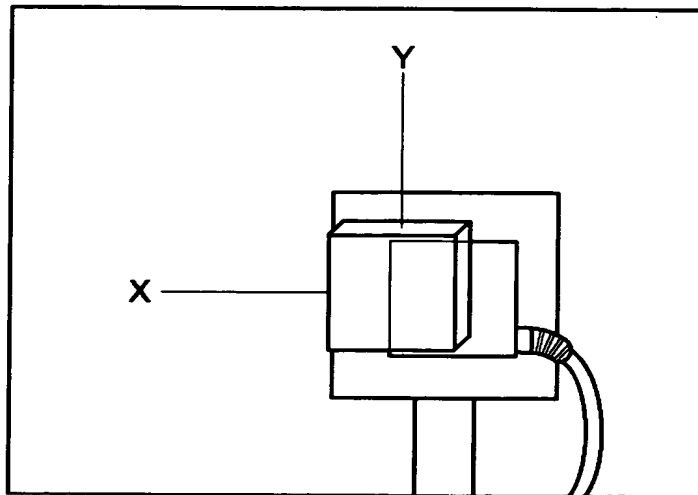
(a)



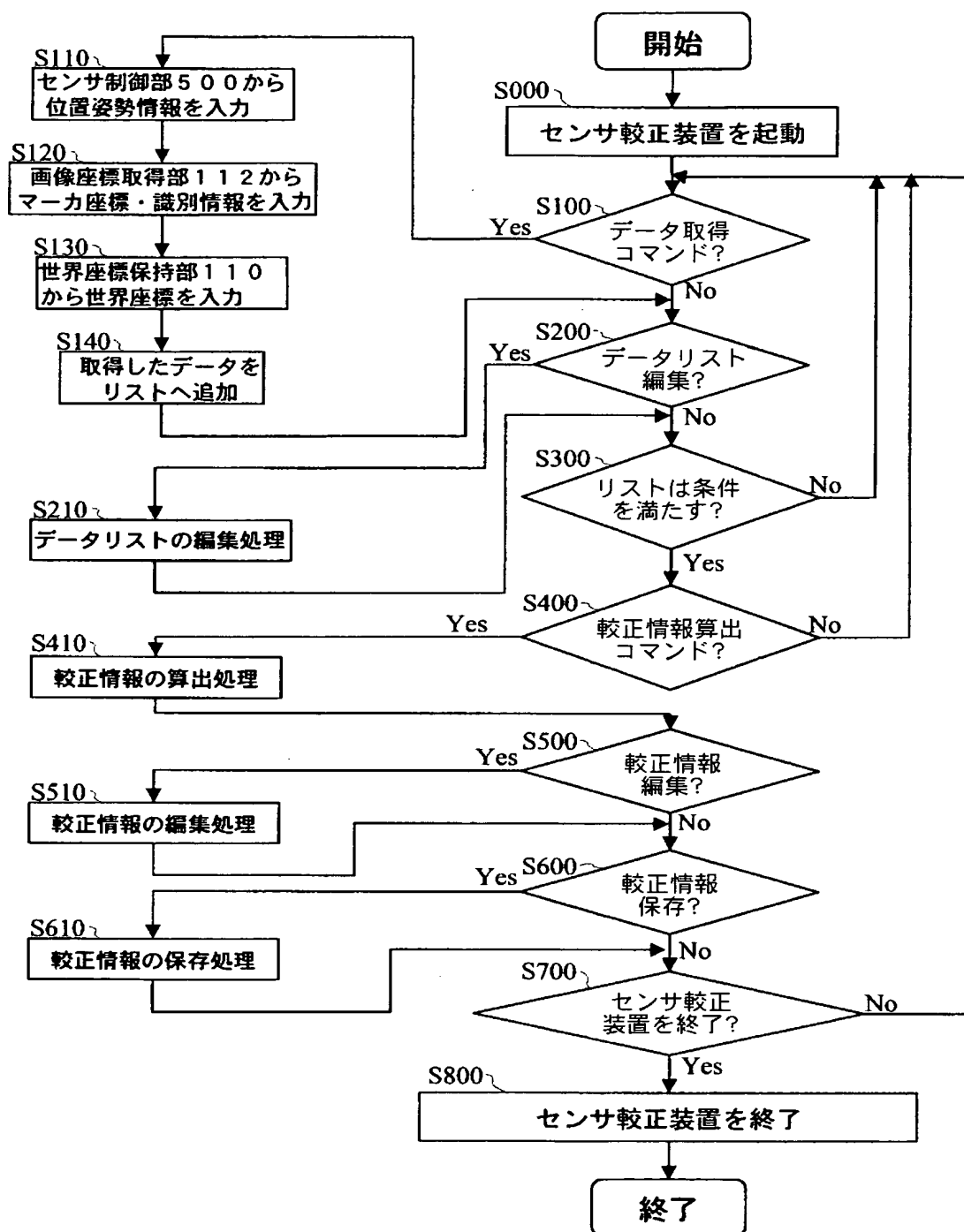
(b)



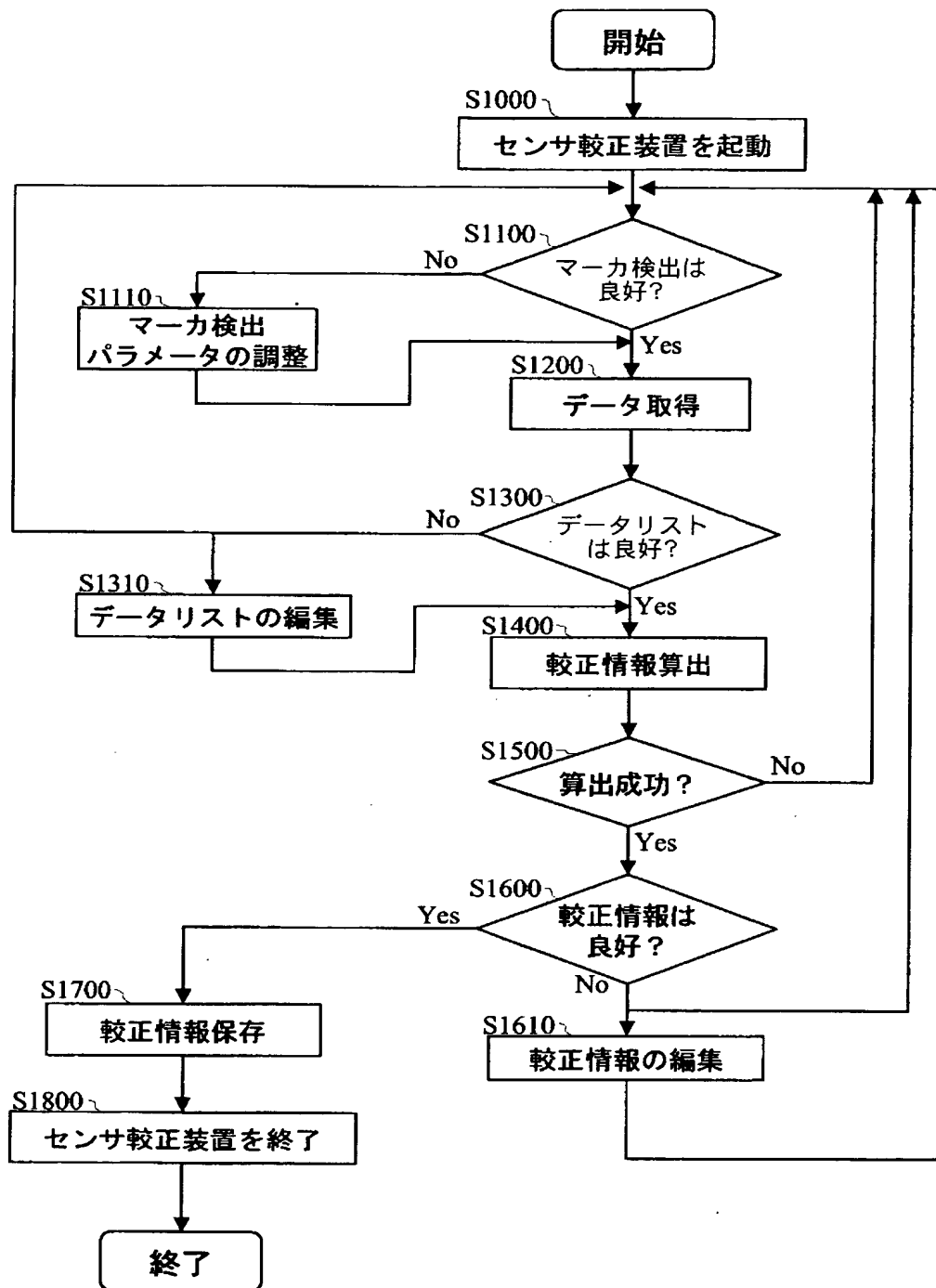
(c)



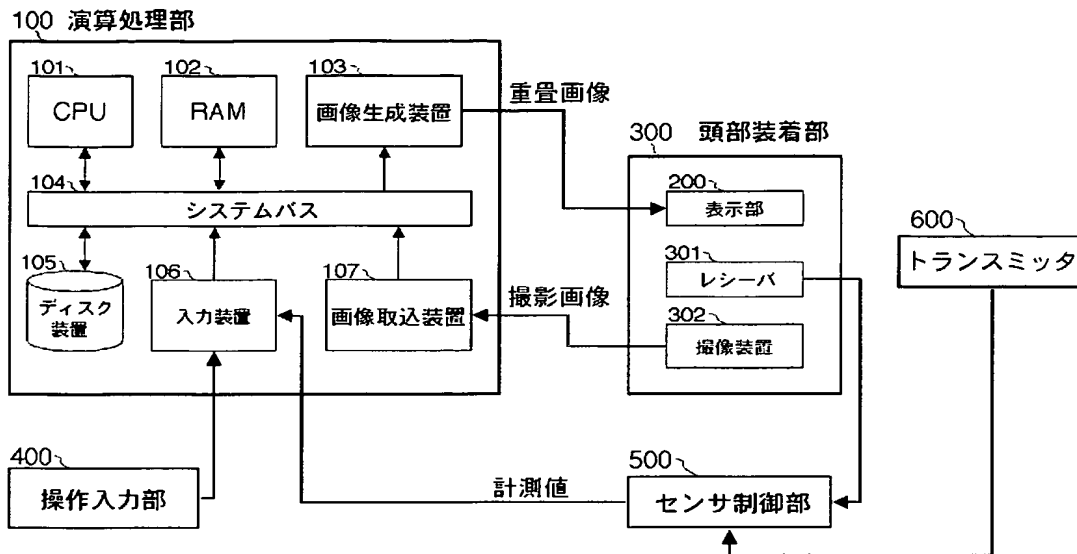
【図 15】



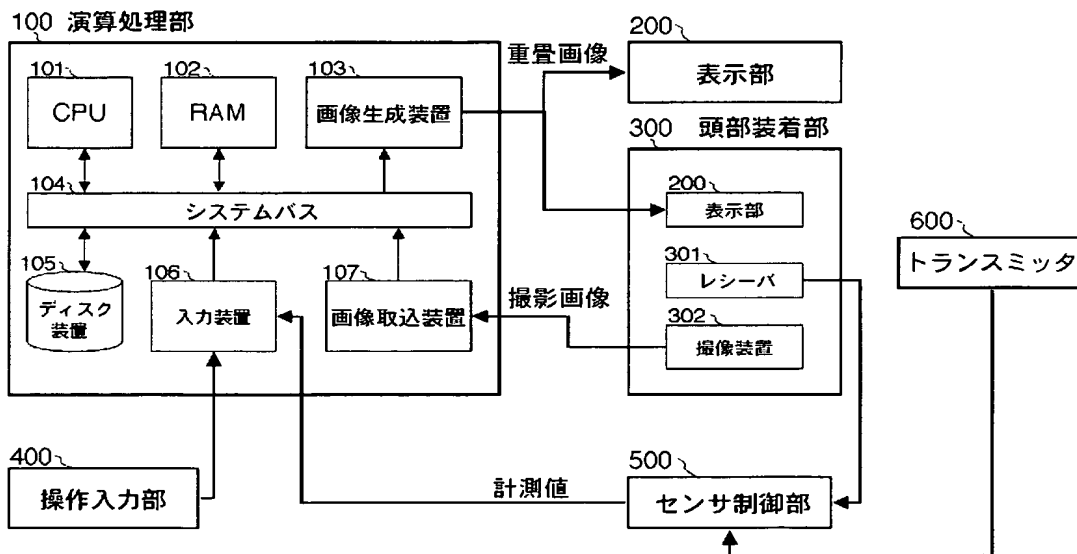
【図 16】



【図 17】



【図 18】



【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 位置姿勢センサの計測値を世界座標系における撮像装置の位置姿勢に変換するための較正情報を、より簡便に、かつ、特別な較正用器具を用いることなく取得すること。

【解決手段】 較正情報算出部 1 1 3 は、世界座標保持部 1 1 0 が保持する複数の特徴点の世界座標系における位置データと、指示部 1 1 5 からのタイミングでデータ管理部 1 1 1 に入力されたセンサ制御部 5 0 0 からのセンサ計測値とを用いて、上記タイミングで撮像装置 3 0 2 により得られる画像に含まれる特徴点の第 1 の座標を計算し、さらに、画像座標取得部 1 1 2 により取得された上記タイミングで撮像装置 3 0 2 により得られる画像に含まれる第 2 の座標を入力し、第 1 の座標と第 2 の座標とを用いて較正情報を求める。

【選択図】 図 1

特願 2 0 0 2 - 2 8 4 2 4 3

出 願 人 履 歴 情 報

識別番号

[ 0 0 0 0 0 1 0 0 7 ]

1. 変更年月日

1 9 9 0 年 8 月 3 0 日

[変更理由]

新規登録

住 所

東京都大田区下丸子 3 丁目 3 0 番 2 号

氏 名

キャノン株式会社